

# Notes on Linear Algebra

Gyubeom Edward Im\*

## Contents

<b>1</b>	<b>Linear systems</b>	<b>5</b>
1.1	Linear equation . . . . .	5
1.2	Linear system . . . . .	5
1.3	Homogeneous equation . . . . .	5
1.4	Over-determined system . . . . .	5
1.5	Under-determined system . . . . .	6
1.6	Solving linear system . . . . .	6
1.7	Linear combination . . . . .	6
1.8	Span . . . . .	7
1.9	From matrix equation to vector equation . . . . .	7
1.10	Several perspectives about matrix multiplication . . . . .	7
1.11	Linear independence . . . . .	8
1.12	Linear dependence . . . . .	9
1.13	Span and subspace . . . . .	9
1.14	Basis of a subspace . . . . .	9
1.15	Dimension of subspace . . . . .	10
1.16	Column space of matrix . . . . .	10
1.17	Rank of matrix . . . . .	10
1.18	Transformation . . . . .	11
1.19	Linear transformation . . . . .	11
1.20	Transformations between vectors . . . . .	11
1.21	Matrix of linear transformation . . . . .	11
1.22	Onto and one-to-one . . . . .	12
<b>2</b>	<b>Least squares</b>	<b>12</b>
2.1	Inner product . . . . .	12
2.2	Properties of inner product . . . . .	12
2.3	Vector norm . . . . .	13
2.4	Unit vector . . . . .	13
2.5	Distance between vectors in $\mathbb{R}^n$ . . . . .	13
2.6	Inner product and angle between vectors . . . . .	13
2.7	Orthogonal vectors . . . . .	14
2.8	Least square problem . . . . .	14
2.9	Normal equation . . . . .	15
2.10	Another derivation of normal equation . . . . .	15

---

\*blog: alida.tistory.com, email: criterion.im@gmail.com

---

2.11	What if $\mathbf{C} = \mathbf{A}^\top \mathbf{A}$ is NOT invertible? . . . . .	15
2.12	Orthogonal projection perspective . . . . .	15
2.13	Projection matrix $\mathbf{P}$ . . . . .	15
2.13.1	Projection matrix for under-determined system . . . . .	16
2.13.2	Projection matrix and nullspace . . . . .	16
2.14	Orthogonal and orthonormal sets . . . . .	17
2.15	Orthogonal and orthonormal basis . . . . .	17
2.16	Orthogonal projection $\hat{\mathbf{y}}$ of $\mathbf{y}$ onto line . . . . .	18
2.17	Orthogonal projection $\hat{\mathbf{y}}$ of $\mathbf{y}$ onto plane . . . . .	18
2.18	Orthogonal projection when $\mathbf{y} \in W$ . . . . .	18
2.19	Transformation: orthogonal projection . . . . .	19
2.20	Orthogonal projection perspective . . . . .	19
2.21	Gram-Schmidt orthogonalization . . . . .	19
<b>3</b>	<b>Eigenvectors and eigenvalues</b> . . . . .	<b>20</b>
3.1	Null space . . . . .	20
3.2	Orthogonal complement . . . . .	21
3.3	Characteristic equation . . . . .	21
3.4	Eigenspace . . . . .	21
3.5	Diagonalization . . . . .	21
3.6	Finding $\mathbf{V}$ and $\mathbf{D}$ . . . . .	22
3.7	Eigendecomposition . . . . .	22
3.8	Linear transformation via eigendecomposition . . . . .	22
3.9	Change of basis . . . . .	23
3.10	Element-wise scaling . . . . .	23
3.11	Back to original basis . . . . .	23
3.12	Linear transformation via $\mathbf{A}^k$ . . . . .	23
3.13	Geometric multiplicity and algebraic multiplicity . . . . .	23
<b>4</b>	<b>Singular value decomposition</b> . . . . .	<b>24</b>
4.1	SVD as sum of outer products . . . . .	24
4.2	Another perspective of SVD . . . . .	24
4.3	Computing SVD . . . . .	25
4.4	Diagonalization of symmetric matrices . . . . .	25
4.5	Spectral theorem of symmetric matrices . . . . .	25
4.6	Spectral decomposition . . . . .	25
4.7	Symmetric positive definite matrices . . . . .	26
4.8	Back to computing SVD . . . . .	26
4.9	Eigendecomposition in machine learning . . . . .	26
4.10	Low rank approximation of a matrix . . . . .	27
4.11	Dimension reducing transformation . . . . .	27
<b>5</b>	<b>Derivative of multi-variable function</b> . . . . .	<b>27</b>
5.1	Gradient . . . . .	27
5.2	Jacobian matrix . . . . .	27
5.2.1	Toy example 1 . . . . .	28
5.2.2	Toy example 2 . . . . .	28
5.3	Hessian matrix . . . . .	29

---

5.4	Laplacian . . . . .	29
5.5	Taylor expansion . . . . .	30
<b>6</b>	<b>Matrix algebra</b>	<b>30</b>
6.1	Identity matrix . . . . .	30
6.2	Transpose of matrix . . . . .	30
6.3	Determinant of matrix . . . . .	30
6.3.1	Determinant of block triangle matrix . . . . .	31
6.4	Inverse matrix . . . . .	31
6.5	Trace of matrix . . . . .	32
6.6	Diagonal matrix . . . . .	32
6.7	Idempotent matrix . . . . .	33
6.8	Skew-symmetric matrix . . . . .	33
6.9	Positive definite matrix . . . . .	34
6.10	Toeplitz matrix . . . . .	35
<b>7</b>	<b>Matrix decompositions</b>	<b>36</b>
7.1	LU decomposition . . . . .	36
7.1.1	PLU decomposition . . . . .	36
7.1.2	LDU decomposition . . . . .	36
7.2	Cholesky decomposition . . . . .	37
7.2.1	Detailed explanation . . . . .	37
7.3	LDLT decomposition . . . . .	37
7.4	QR decomposition . . . . .	38
7.4.1	Detailed explanation . . . . .	38
7.4.2	QR decomposition on least squares problem . . . . .	39
7.5	Eigen decomposition . . . . .	39
7.6	Singular value decomposition . . . . .	40
7.6.1	Computing SVD . . . . .	40
7.6.2	Range and nullspace of SVD . . . . .	40
7.6.3	SVD on under-determined system . . . . .	41
7.6.4	SVD on over-determined system . . . . .	41
7.7	Pseudo inverse . . . . .	41
7.7.1	Pseudo inverse on under-determined system . . . . .	41
7.7.2	Pseudo inverse on over-determined system . . . . .	42
7.7.3	SVD of pseudo inverse . . . . .	42
7.7.4	Full column rank case . . . . .	43
7.7.5	Full row rank case . . . . .	43
7.7.6	Rank deficient case . . . . .	43
7.7.7	QR decomposition of pseudo inverse when singular case . . . . .	44
7.8	Woodbury's identity . . . . .	45
7.8.1	Recursive least squares . . . . .	45
7.9	Matrix inversion lemma . . . . .	46
7.9.1	Derivation of matrix inversion lemma . . . . .	46
7.9.2	LDU decomposition . . . . .	46
7.9.3	UDL decomposition . . . . .	47
7.9.4	Back to matrix inversion lemma . . . . .	47

---

<b>8</b>	<b>Reference</b>	<b>48</b>
<b>9</b>	<b>Revision log</b>	<b>48</b>

# 1 Linear systems

## 1.1 Linear equation

선형방정식(Linear Equation)은 변수  $x_1, \dots, x_n$ 이 있을 때 다음과 같이 작성할 수 있는 방정식을 의미한다.

$$a_1x_1 + a_2x_2 + \dots + a_nx_n = b \quad (1)$$

이 때,  $b$ 는 계수를 의미하고  $a_1, \dots, a_n$  값들은 실수 또는 복소수의 미지수를 의미한다. 위 식은 다음과 같이 간결하게 작성할 수 있다.

$$\mathbf{a}^T \mathbf{x} = b \quad (2)$$

이 때,  $\mathbf{a} = \begin{bmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix}$ 이고  $\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$ 이다.

## 1.2 Linear system

선형방정식(linear equation)의 집합을 선형시스템(linear system)이라고 한다.  $n$ 개의 선형방정식  $\mathbf{a}_1\mathbf{x} = b_1, \dots, \mathbf{a}_n\mathbf{x} = b_n$ 이 있는 경우 이를 다음과 같이 간결하게 선형시스템으로 표현할 수 있다.

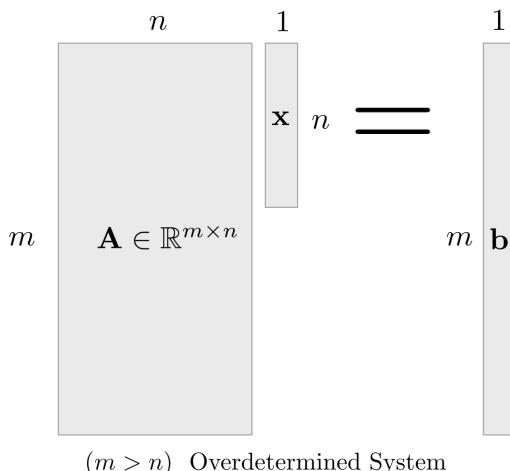
$$\mathbf{Ax} = \mathbf{b} \quad (3)$$

즉,  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  형태의 행렬과 벡터의 방정식을 선형시스템이라고 한다. 선형시스템은 다른 말로 비동차방정식이라고도 불린다. 동차방정식, 비동차방정식의 정의는 다음과 같다.

## 1.3 Homogeneous equation

동차방정식(homogeneous equation)은  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times m}, \mathbf{x} \in \mathbb{R}^{m \times 1}, \mathbf{b} \in \mathbb{R}^{m \times 1}$  일 때,  $\mathbf{Ax} = 0$  형태의 시스템을 말한다. 0이 아닌 해가 존재한다. 이와 반대로  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  형태의 방정식을 비동차방정식(non-homogeneous equation)이라고 한다. 비동차방정식은 해가 존재하지 않거나 여러 개 존재한다.

## 1.4 Over-determined system



Over-determined 시스템은 방정식의 개수가 미지수의 개수보다 많은 경우를 의미한다.  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 의 형태에서  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}, \mathbf{x} \in \mathbb{R}^{n \times 1}, \mathbf{b} \in \mathbb{R}^{m \times 1}$  이라고 했을 때  $m > n$  인 경우를 의미한다. Over-determined 시스템의 경우 해가 존재하지 않으며 full column rank를 가진다.

$\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  시스템의 해가 존재하지 않으므로  $\|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|$ 을 최소화하는 근사해를 구하는 방법을 주로 사용한다.

## 1.5 Under-determined system

$$\begin{array}{c} n \\ \hline m & \mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n} & 1 \\ \hline & & m \\ & & \mathbf{b} \\ \hline n & \mathbf{x} & 1 \\ \hline \end{array}$$

$(m < n)$  Underdetermined System

Under-determined 시스템의 경우 방정식의 개수보다 미지수의 개수가 많은 경우를 의미한다. 즉, over-determined 시스템과 반대로  $n > m$  인 경우를 의미한다. Under-determined 시스템의 경우 무수히 많은 해가 존재하며 full row rank를 가진다.

$\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  시스템이 무수히 많은 해를 가지므로  $\|\mathbf{x}\|^2$  가 최소가 되는 해를 구하는 방법을 주로 사용한다.

## 1.6 Solving linear system

행렬  $\mathbf{A}$ 의 역행렬이 존재하는 경우 선형시스템은 역행렬을 사용하여 다음과 같이 풀 수 있다.

$$\begin{aligned} \mathbf{Ax} &= \mathbf{b} \\ \mathbf{A}^{-1}\mathbf{Ax} &= \mathbf{A}^{-1}\mathbf{b} \\ \mathbf{Ix} &= \mathbf{A}^{-1}\mathbf{b} \\ \mathbf{x} &= \mathbf{A}^{-1}\mathbf{b} \end{aligned} \tag{4}$$

그러나, 행렬  $\mathbf{A}$ 의 판별식  $\det \mathbf{A} = 0$ 인 경우 역행렬이 존재하지 않게되고 위와 같이 문제를 풀 수 없다. 이런 경우 선형시스템은 해가 존재하지 않거나 무수히 많은 해가 존재한다.

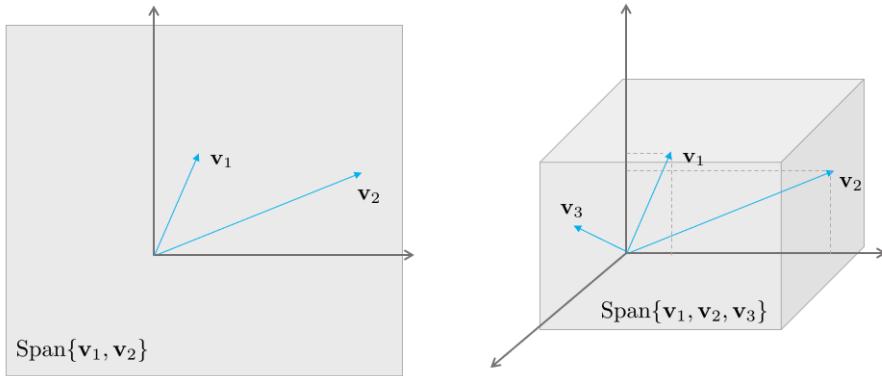
## 1.7 Linear combination

여러 벡터  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n \in \mathbb{R}^n$ 이 있을 때 스칼라 값  $c_1, \dots, c_n$ 에 대하여

$$c_1\mathbf{v}_1 + \dots + c_n\mathbf{v}_n \tag{5}$$

을 벡터  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ 의 가중치 계수  $c_1, \dots, c_n$ 에 대한 **선형결합 (Linear Combination)**이라고 한다. 이 때 가중치 계수  $c_1, \dots, c_n$ 은 0을 포함한 실수 값을 가진다.

## 1.8 Span



주어진 여러 벡터  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n \in \mathbb{R}^n$ 에 대해  $\text{Span}\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$ 은 모든  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ 에 대한 선형결합의 집합을 의미한다. 즉,  $\text{Span}\{\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n\}$ 은 다음과 같이 쓸 수 있는 모든 벡터들의 집합이다.

$$c_1\mathbf{v}_1 + \dots + c_n\mathbf{v}_n \quad (6)$$

이는 또한  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ 에 의해 span된  $\mathbb{R}^n$  공간 상의 subset이라고도 불린다.

## 1.9 From matrix equation to vector equation

$\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 와 같은 선형 시스템을 다음과 같이 열벡터  $\mathbf{a}_i$ 를 기준으로 펼쳐보면

$$\begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 & \mathbf{a}_2 & \cdots & \mathbf{a}_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \mathbf{b} \quad (7)$$

로 나타낼 수 있고 이를 다시 표현하면

$$\mathbf{a}_1x_1 + \mathbf{a}_2x_2 + \dots + \mathbf{a}_nx_n = \mathbf{b} \quad (8)$$

와 같이 열벡터들의 선형결합으로 표현할 수 있게 된다. 만약  $\mathbf{b}$ 가  $\text{Span}\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$ 에 포함되어 있다면 이들의 선형결합으로 표현할 수 있으므로 해가 존재한다. 따라서  $\mathbf{b} \in \text{Span}\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$ 일 때 해가 존재한다.

## 1.10 Several perspectives about matrix multiplication

선형시스템  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 가 있을 때 이는 곧  $\mathbf{A}$ 의 열벡터들의 선형결합으로 표현할 수 있다.

$$\mathbf{Ax} = [\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_n] \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \mathbf{a}_1x_1 + \mathbf{a}_2x_2 + \dots + \mathbf{a}_nx_n = \mathbf{b} \quad (9)$$

만약 선형시스템에 전치행렬을 적용하여  $\mathbf{x}^\top \mathbf{A}^\top = \mathbf{b}^\top$ 가 되면

$$\begin{bmatrix} x_1 & x_2 & \cdots & x_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 \\ \mathbf{a}_2 \\ \vdots \\ \mathbf{a}_n \end{bmatrix} = \mathbf{a}_1 x_1 + \mathbf{a}_2 x_2 + \cdots + \mathbf{a}_n x_n = \mathbf{b} \quad (10)$$

$\mathbf{b}^\top$ 는 곧  $\mathbf{A}^\top$ 의 행벡터(Row Vector)들의 선형결합으로 표현된다.

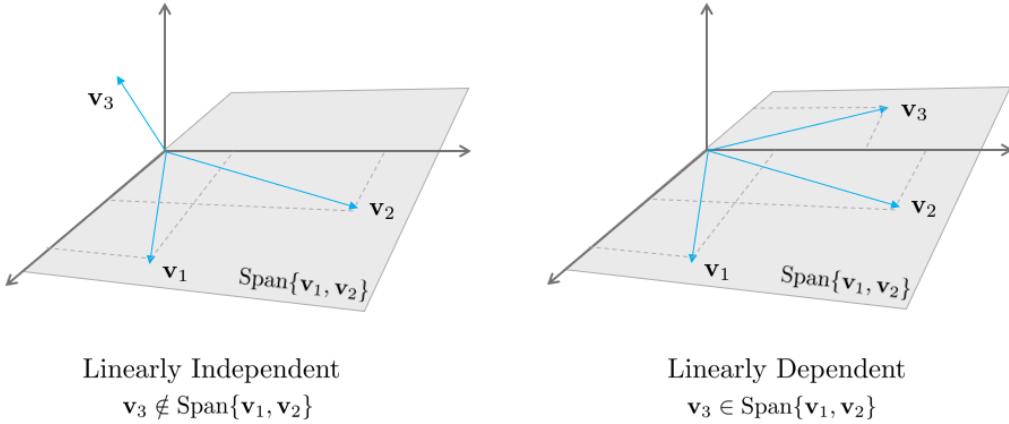
또한 두 벡터의 곱  $\mathbf{ab}^\top = \begin{bmatrix} a_1 \\ \vdots \\ a_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} b_1 & \cdots & b_n \end{bmatrix}$ 의 경우 rank1 outer product로 볼 수 있다. 즉,

$[\mathbf{a} \ \mathbf{c}] \begin{bmatrix} \mathbf{b} \\ \mathbf{d} \end{bmatrix}$ 의 경우  $\mathbf{ab} + \mathbf{cd}$  와 같이 벡터곱을 스칼라 곱과 같이 생각할 수 있다.

## 1.11 Linear independence

벡터 집합  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n \in \mathbb{R}^n$ 가 주어졌을 때, 이들 중 부분 벡터들의 집합  $\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_{j-1}\}$ 이 선형결합을 통해 특정 벡터  $\mathbf{v}_j, j = 1, \dots, n$ 를 표현할 수 있는지 검사한다.

$$\mathbf{v}_j \in \text{Span}\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2, \dots, \mathbf{v}_{j-1}\} \quad \text{for some } j = 1, \dots, n? \quad (11)$$



만약  $\mathbf{v}_j$ 가 선형결합으로 표현이 된다면  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ 는 선형의존 (Linearly Dependent)이다. 만약,  $\mathbf{v}_j$ 가 표현되지 않는다면  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ 는 선형독립 (Linearly Independent)이다.

만약  $x_1\mathbf{v}_1 + x_2\mathbf{v}_2 + \cdots + x_n\mathbf{v}_n = \mathbf{0}$  같은 동차(homogeneous) 선형방정식이 있다고 하면

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix} \quad (12)$$

과 같은 자명해가 존재한다. 이 때,  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ 가 선형독립이면 자명해 이외에 해는 존재하지 않는다. 하지만,  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ 가 선형의존이면 선형시스템은 자명해 이외에 다른 해가 존재한다.

자명해 이외에 다른 해가 존재하는 선형의존(Linearly Dependent) 경우 대해서 생각해보면 예를 들어  $\mathbf{A}$  행렬이 다음과 같이 5개의 열을 가진 행렬이라고 했을 때

$$\mathbf{A} = [\mathbf{a}_1 \ \mathbf{a}_2 \ \mathbf{a}_3 \ \mathbf{a}_4 \ \mathbf{a}_5] \quad (13)$$

---

위 열벡터(Column Vector)들 중 최소한 두 개 이상의 벡터가 선형결합되어야 동차방정식  $\mathbf{Ax} = \mathbf{0}$ 의 해를 만족할 수 있다. 예를 들어  $\mathbf{a}_2x_2$  성분이 0이 아닌 경우 이를 다시 영벡터로 만들기 위해서는 다른 1,3,4,5 열벡터들의 선형결합이  $-\mathbf{a}_2x_2$ 의 값을 만들어야 한다. 이는 곧  $\mathbf{a}_2x_2$  값을 다른 열벡터들의 선형결합으로 표현할 수 있다는 말과 동치이므로 선형의존인 경우 어떤 하나의 벡터가 다른 벡터들의 선형결합으로 표현될 수 있음을 의미한다. 이를 수식으로 표현하면 다음과 같다.

$$\begin{aligned}\mathbf{a}_jx_j &= -\mathbf{a}_1x_1 - \cdots - \mathbf{a}_{j-1}x_{j-1} \\ \mathbf{a}_j &= -\frac{x_1}{x_j}\mathbf{a}_1 - \cdots - \frac{x_{j-1}}{x_j}\mathbf{a}_{j-1} \in \text{Span}\{\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_{j-1}\}\end{aligned}\tag{14}$$

## 1.12 Linear dependence

행렬  $\mathbf{A}$ 의 열벡터  $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \dots, \mathbf{a}_n$ 이 선형의존(Linearily Dependent)인 경우 해당 열벡터들은 Span의 차원을 늘리지 않는다. 만약  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ 이고  $\mathbf{a}_3 \in \text{Span}\{\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2\}$ 인 경우

$$\text{Span}\{\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2\} = \text{Span}\{\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3\}\tag{15}$$

만약  $\mathbf{a}_3 = d_1\mathbf{a}_1 + d_2\mathbf{a}_2$ 와 같이 선형결합으로 표현이 가능한 경우,  $\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3$ 는 다음과 같이 작성할 수 있다.

$$c_1\mathbf{a}_1 + c_2\mathbf{a}_2 + c_3\mathbf{a}_3 = (c_1 + d_1)\mathbf{a}_1 + (c_2 + d_2)\mathbf{a}_2\tag{16}$$

## 1.13 Span and subspace

$\mathbb{R}^n$  공간의 부분공간(Subspace)  $H$ 는  $\mathbb{R}^n$ 의 부분집합들의 선형결합에 대해 닫혀 있는 공간을 의미한다. 즉, 두 벡터  $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2 \in H$ 일 때, 어떠한 스칼라 값  $c, d$ 에 대하여  $c\mathbf{u}_1 + d\mathbf{u}_2 \in H$ 일 때  $H$ 를 부분공간이라고 한다.

$\text{Span}\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$ 으로 형성된 공간은 항상 부분공간이다. 만약  $\mathbf{u}_1 = x_1\mathbf{a}_1 + \cdots + x_n\mathbf{a}_n$ 이고  $\mathbf{u}_2 = y_1\mathbf{a}_1 + \cdots + y_n\mathbf{a}_n$ 일 때

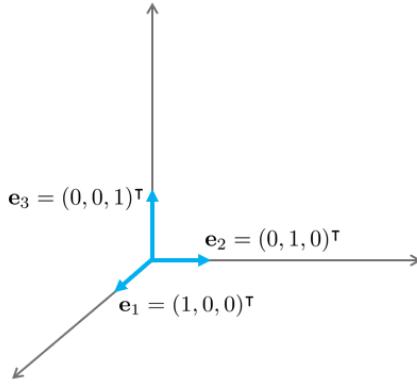
$$\begin{aligned}c\mathbf{u}_1 + d\mathbf{u}_2 &= c(x_1\mathbf{a}_1 + \cdots + x_n\mathbf{a}_n) + d(y_1\mathbf{a}_1 + \cdots + y_n\mathbf{a}_n) \\ &= (cx_1 + dy_1)\mathbf{a}_1 + \cdots + (cx_n + dy_n)\mathbf{a}_n\end{aligned}\tag{17}$$

과 같이 선형결합으로 나타낼 수 있고 이는 임의의 값  $c, d$ 에 대해서 닫혀 있음을 의미한다. 따라서 부분공간은 항상  $\text{Span}\{\mathbf{a}_1, \dots, \mathbf{a}_n\}$ 으로 표현된다.

## 1.14 Basis of a subspace

부분공간  $H$ 의 기저(basis)는 다음을 만족하는 벡터들의 집합을 의미한다.

1. 부분공간  $H$ 를 모두 Span할 수 있어야 한다.
2. 벡터들 간 선형독립이어야 한다.



3차원 공간  $\mathbb{R}^3$ 의 경우 기저벡터는 3개가 존재하고  $e_1 = [1 \ 0 \ 0]^\top$ ,  $e_2 = [0 \ 1 \ 0]^\top$ ,  $e_3 = [0 \ 0 \ 1]^\top$ 일 때, 이를 표준기저벡터(Standard Basis Vector)라고 한다.

### 1.15 Dimension of subspace

하나의 부분공간  $H$ 를 표현할 수 있는 기저는 유일하지 않다. 하지만 여러개의 기저를 통해서 표현할 수 있는 부분공간의 차원(Dimension)은 유일하다. 부분공간의 차원은 기저벡터의 개수와 동일하다.

### 1.16 Column space of matrix

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_{1,col} & \mathbf{a}_{i,col} & \mathbf{a}_{m,col} \\ \begin{matrix} a_{11} & \cdots & a_{1m} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nm} \end{matrix} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times m} \quad \text{Col } \mathbf{A} = \text{Span}\{\mathbf{a}_{1,col}, \mathbf{a}_{i,col}, \mathbf{a}_{m,col}\}$$

행렬  $\mathbf{A}$ 의 열공간(Column Space)이란  $\mathbf{A}$ 의 열벡터로 인해 Span된 부분공간을 의미한다. 일반적으로 Col  $\mathbf{A}$ 라고 표기한다.

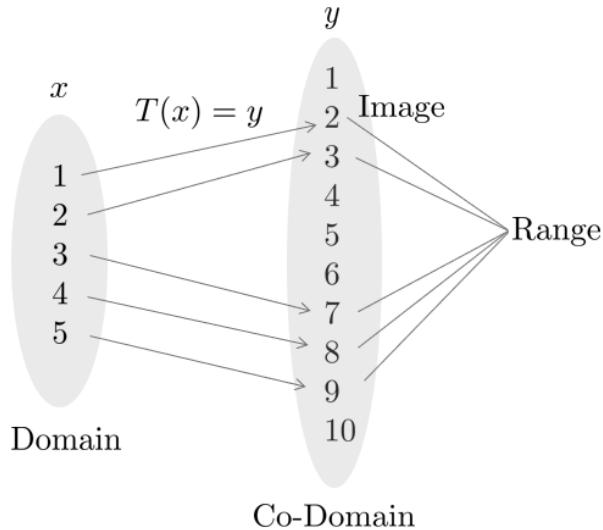
$$\text{Col}\mathbf{A} = \text{Span}\left\{\begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}, \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}\right\} \quad (18)$$

### 1.17 Rank of matrix

행렬  $\mathbf{A}$ 의 rank란  $\mathbf{A}$ 의 열벡터들의 차원을 의미한다.

$$\text{rank}\mathbf{A} = \dim \text{Col}\mathbf{A} \quad (19)$$

## 1.18 Transformation



변환(Transformation), 함수(Function), 매팅(Mapping)  $T$  은 입력  $x$ 를 출력  $y$ 로 매팅해주는 것을 의미한다.

$$T : x \mapsto y \quad (20)$$

이 때 입력  $x$ 에 의해 매팅되는 출력  $y$ 는 유일하게 결정된다. **Domain**(정의역)이란 입력  $x$ 의 모든 가능한 집합을 의미한다. **Co-Domain**(공역)이란 출력  $y$ 의 모든 가능한 집합을 의미한다. **Image**란 주어진 입력  $x$ 에 대해 매팅된 출력  $y$ 를 의미한다. **Range**(치역)란 Domain내에 있는 입력  $x$ 들에 의해 매팅된 모든 출력  $y$ 의 집합을 의미한다.

## 1.19 Linear transformation

변환  $T$ 는 다음과 같은 경우에 선형변환(Linear Transformation)이라고 한다.

$$T(c\mathbf{u} + d\mathbf{v}) = cT(\mathbf{u}) + dT(\mathbf{v}) \quad (21)$$

for all  $\mathbf{u}, \mathbf{v}$  in the domain of  $T$  and for all scalars  $c$  and  $d$ .

## 1.20 Transformations between vectors

$T : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \mapsto \mathbf{y} \in \mathbb{R}^m$ 은  $n$ 차원의 벡터를  $m$ 차원의 벡터로 매팅하는 연산을 의미한다. 예를 들면

$$T : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^3 \mapsto \mathbf{y} \in \mathbb{R}^2$$

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 3 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^3 \mapsto \mathbf{y} = T(\mathbf{x}) = \begin{bmatrix} 4 \\ 5 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^2 \quad (22)$$

## 1.21 Matrix of linear transformation

변환  $T : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^m$ 을 선형변환이라고 가정하면  $T$ 는 항상 행렬과 벡터의 곱으로 표현할 수 있다. 즉,

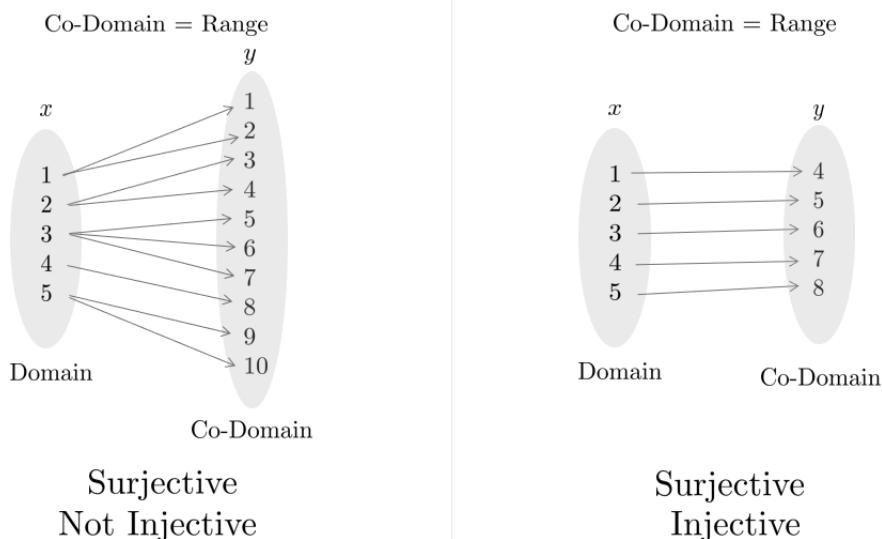
$$T(\mathbf{x}) = \mathbf{Ax} \quad \text{for all } \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n \quad (23)$$

행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 인 경우  $\mathbf{A}$ 의  $j$ 번째 열  $\mathbf{a}_j$ 는 벡터  $T(\mathbf{e}_j)$ 와 같다. 이 때  $\mathbf{e}_j$ 는 항등행렬  $\mathbf{I} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 의  $j$ 번째 열벡터이다.

$$\mathbf{A} = [T(\mathbf{e}_1) \ \cdots \ T(\mathbf{e}_n)] \quad (24)$$

이러한 행렬  $\mathbf{A}$ 를 선형변환  $T$ 의 표준행렬(Standard Matrix)이라고 부른다.

## 1.22 Onto and one-to-one



Onto는 전사함수(Surjective)라고도 불리며 공역이 치역과 같은 경우를 의미한다. 이는 Co-Domain의 모든 원소들이 사영된 것을 의미한다.

$$\text{Surjective: Co-Domain} = \text{Range} \quad (25)$$

One-To-One은 일대일함수(Injective)라고도 불리며 정의역의 원소와 공역의 원소가 하나씩 대응되는 함수를 의미한다.

## 2 Least squares

최소제곱법(Least Square)은 방정식의 개수가 미지수의 개수보다 많은 Over-determined 선형시스템에서 사용하는 방법 중 하나이다. Over-determined 선형시스템  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 의 경우 일반적으로 해가 존재하지 않는다. 이런 경우 일반적으로  $\|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|^2$ 가 최소가 되는 근사해를 구할 수 있다.

### 2.1 Inner product

벡터  $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ 에 대해 이를 각각  $n \times 1$ 의 행렬로 생각할 수 있다. 그렇다면  $\mathbf{u}^\top$ 는  $1 \times n$ 의 행렬로 볼 수 있고 행렬곱  $\mathbf{u}^\top \mathbf{v}$ 는  $1 \times 1$ 의 행렬이 된다. 그리고  $1 \times 1$  행렬은 스칼라값으로 표시할 수 있다.

이 때,  $\mathbf{u}^\top \mathbf{v}$ 에 의해 계산된 값을  $\mathbf{u}, \mathbf{v}$ 의 내적(Inner Product, Dot Product)라고 한다. 이는  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}$ 로 표기할 수 있다.

### 2.2 Properties of inner product

벡터  $\mathbf{u}, \mathbf{v}, \mathbf{w} \in \mathbb{R}^n$ 이고  $c$ 를 스칼라 값이라고 할 때 내적은 다음과 같은 성질을 만족한다.

1.  $\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \mathbf{v} \cdot \mathbf{u}$

---

$$2. (\mathbf{u} + \mathbf{v}) \cdot \mathbf{w} = \mathbf{u} \cdot \mathbf{w} + \mathbf{v} \cdot \mathbf{w}$$

$$3. (c\mathbf{u}) \cdot \mathbf{v} = c(\mathbf{u} \cdot \mathbf{v}) = \mathbf{u} \cdot (c\mathbf{v})$$

$$4. \mathbf{u} \cdot \mathbf{u} \geq 0 \text{ and } \mathbf{u} \cdot \mathbf{u} = 0 \text{ iff } \mathbf{u} = 0$$

위에서 2,3번 성질을 조합하면 다음과 같은 법칙을 만들 수 있다.

$$(c_1\mathbf{u}_1 + \cdots + c_n\mathbf{u}_n) \cdot \mathbf{w} = c_1(\mathbf{u}_1 \cdot \mathbf{w}) + \cdots + c_n(\mathbf{u}_n \cdot \mathbf{w}) \quad (26)$$

위를 통해 **내적이라는 연산은 선형변환이라는 것을 알 수 있다.**

### 2.3 Vector norm

벡터  $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ 에 대해 벡터의 놈(Norm)은 0이 아닌  $\|\mathbf{v}\| = \sqrt{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}}$ 로 표기하며 벡터의 길이를 의미한다.

$$\|\mathbf{v}\| = \sqrt{\mathbf{v} \cdot \mathbf{v}} = \sqrt{v_1^2 + v_2^2 + \cdots + v_n^2} \quad (27)$$

2차원 벡터  $\mathbf{v} \in \mathbb{R}^2$ 가 있을 때  $\mathbf{v} = \begin{bmatrix} a \\ b \end{bmatrix}$ 라고 하면  $\|\mathbf{v}\|$ 는 원점으로부터  $\mathbf{v}$  좌표까지의 거리가 된다.

$$\|\mathbf{v}\| = \sqrt{a^2 + b^2} \quad (28)$$

모든 스칼라 값  $c$ 에 대해  $c\mathbf{v}$ 의 길이는  $\mathbf{v}$ 의 길이를  $|c|$  배 한 것을 의미한다.

$$\|c\mathbf{v}\| = |c| \|\mathbf{v}\| \quad (29)$$

### 2.4 Unit vector

길이가 1인 벡터를 단위벡터(Unit Vector)라고 한다. 벡터의 길이를 1로 맞추는 작업을 정규화(Normalization)라고 하는데 주어진 벡터  $\mathbf{v}$ 가 있을 때 단위벡터  $\mathbf{u} = \frac{1}{\|\mathbf{v}\|}\mathbf{v}$ 가 된다.  $\mathbf{u}$  벡터는  $\mathbf{v}$  벡터와 방향은 같지만 크기가 1인 벡터이다.

### 2.5 Distance between vectors in $\mathbb{R}^n$

두 벡터  $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ 이 있을 때 두 벡터의 거리는  $\text{dist}(\mathbf{u}, \mathbf{v})$ 로 나타내며 이는  $\mathbf{u} - \mathbf{v}$  벡터의 길이를 의미한다.

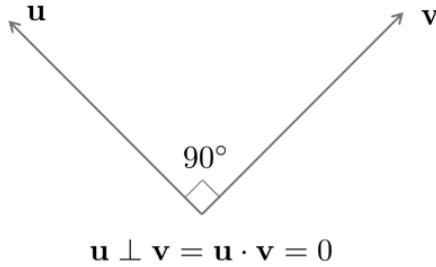
$$\text{dist}(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = \|\mathbf{u} - \mathbf{v}\| \quad (30)$$

### 2.6 Inner product and angle between vectors

두 벡터  $\mathbf{u}, \mathbf{v}$ 의 내적은 다음과 같이 놈과 각도를 통해 표현할 수 있다.

$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \cos \theta \quad (31)$$

## 2.7 Orthogonal vectors



두 벡터  $\mathbf{u}, \mathbf{v} \in \mathbb{R}^n$ 가 있을 때 둘이 수직이려면 두 벡터의 내적이 0이어야 한다.

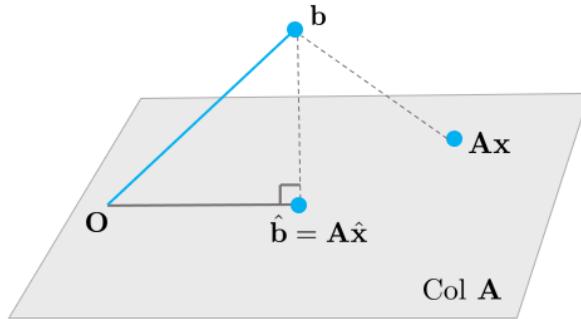
$$\mathbf{u} \cdot \mathbf{v} = \|\mathbf{u}\| \|\mathbf{v}\| \cos \theta = 0 \quad (32)$$

0이 아닌 두 벡터  $\mathbf{u}, \mathbf{v}$ 의 내적이 0이려면  $\cos \theta$  값이 0이어야 하고  $\theta = 90^\circ$  일 때  $\cos \theta$  값은 0이 된다.

## 2.8 Least square problem

$\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}, \mathbf{b} \in \mathbb{R}^n, m \ll n$ 과 같이 주어진 Over-Determined 시스템  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 가 있을 때 여러의 제곱합  $\|\mathbf{b} - \mathbf{Ax}\|$ 을 최소화하는 최적의 모델 파라미터를 찾는 것이 목적이 된다. 이 때 최소제곱법의 근사해  $\hat{\mathbf{x}}$ 는 다음과 같다.

$$\hat{\mathbf{x}} = \arg \min_{\mathbf{x}} \|\mathbf{b} - \mathbf{Ax}\| \quad (33)$$



$$\mathbf{Ax} = \mathbf{b} \Rightarrow \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}} = \hat{\mathbf{b}}$$

최소제곱법의 중요한 포인트 중 하나는 어떤  $\mathbf{x}$  파라미터를 설정하던지 벡터  $\mathbf{Ax}$ 는 반드시  $\text{Col } \mathbf{A}$  안에 위치한다는 것이다. 따라서 **최소제곱법은  $\text{Col } \mathbf{A}$ 와  $\mathbf{b}$ 의 거리가 최소가 되는  $\mathbf{x}$ 를 찾는 문제가 된다.**

$\hat{\mathbf{b}} = \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}}$ 를 만족하는 근사해  $\hat{\mathbf{x}}$ 는  $\text{Col } \mathbf{A}$ 에서  $\mathbf{b}$  벡터와 가장 가까운 모든 포인트들의 집합을 의미한다. 따라서  $\mathbf{b}$ 는 다른 어떤  $\mathbf{Ax}$ 보다도  $\hat{\mathbf{b}}$ 와 가장 가깝게 된다. 기하학적으로 이를 만족하기 위해서는 벡터  $\mathbf{b} - \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}}$ 가  $\text{Col } \mathbf{A}$ 와 수직이어야 한다.

$$\mathbf{b} - \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}} \perp (x_1 \mathbf{a}_1 + x_2 \mathbf{a}_2 + \cdots + x_n \mathbf{a}_n) \quad \text{for any vector } \mathbf{x}. \quad (34)$$

이는 곧 다음과 동일하다.

---


$$\begin{aligned}
 (\mathbf{b} - \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}}) \perp \mathbf{a}_1 &\rightarrow \mathbf{a}_1^\top(\mathbf{b} - \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}}) \\
 (\mathbf{b} - \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}}) \perp \mathbf{a}_2 &\rightarrow \mathbf{a}_2^\top(\mathbf{b} - \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}}) \\
 (\mathbf{b} - \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}}) \perp \mathbf{a}_3 &\rightarrow \mathbf{a}_3^\top(\mathbf{b} - \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}}) \\
 \therefore \mathbf{A}^\top(\mathbf{b} - \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}}) &= 0
 \end{aligned} \tag{35}$$

## 2.9 Normal equation

$\mathbf{Ax} \simeq \mathbf{b}$ 를 만족하는 최소제곱법의 근사해는 다음과 같다.

$$\mathbf{A}^\top \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}} = \mathbf{A}^\top \mathbf{b} \tag{36}$$

위 식을 정규방정식(Normal Equation)이라고 부른다. 이는  $\mathbf{C} = \mathbf{A}^\top \mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ ,  $\mathbf{d} = \mathbf{A}^\top \mathbf{b} \in \mathbb{R}^n$ 일 때  $\mathbf{Cx} = \mathbf{d}$ 와 같은 선형시스템으로 생각할 수 있다. 이 선형시스템의 해를 구하면 다음과 같다.

$$\hat{\mathbf{x}} = (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} \tag{37}$$

## 2.10 Another derivation of normal equation

근사해  $\hat{\mathbf{x}} = \arg \min_{\mathbf{x}} \|\mathbf{b} - \mathbf{Ax}\| = \arg \min_{\mathbf{x}} \|\mathbf{b} - \mathbf{Ax}\|^2$ 와 같이 제곱을 최소화하는 문제로 표현해도 동일한 문제가 된다.

$$\arg \min_{\mathbf{x}} (\mathbf{b} - \mathbf{Ax})^\top (\mathbf{b} - \mathbf{Ax}) = \mathbf{b}^\top \mathbf{b} - \mathbf{x}^\top \mathbf{A}^\top \mathbf{b} - \mathbf{b}^\top \mathbf{Ax} + \mathbf{x}^\top \mathbf{A}^\top \mathbf{Ax} \tag{38}$$

위 식을  $\mathbf{x}$ 에 대해서 미분하고 정리하면 다음과 같다.

$$-\mathbf{A}^\top \mathbf{b} - \mathbf{A}^\top \mathbf{b} + 2\mathbf{A}^\top \mathbf{Ax} = 0 \Leftrightarrow \mathbf{A}^\top \mathbf{Ax} = \mathbf{A}^\top \mathbf{b} \tag{39}$$

이 때  $\mathbf{A}^\top \mathbf{A}$ 가 역행렬이 존재한다면 다음과 같이 해를 구할 수 있다.

$$\mathbf{x} = (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} \tag{40}$$

## 2.11 What if $\mathbf{C} = \mathbf{A}^\top \mathbf{A}$ is NOT invertible?

행렬  $\mathbf{C} = \mathbf{A}^\top \mathbf{A}$ 의 역행렬이 존재하지 않는 경우 시스템은 해가 없거나 무수히 많은 해를 가지고 있다. 하지만 정규방정식은 항상 해를 가지고 있으므로 해가 없는 상황은 존재하지 않고 실제로는 무수히 많은 해를 가지고 있다.  $\mathbf{C}$ 가 역행렬을 구할 수 없는 경우는 오직 Col  $\mathbf{A}$ 가 선형의존일 경우에 발생한다. 하지만, 일반적으로  $\mathbf{C}$ 는 대부분의 경우 역행렬이 존재한다.

## 2.12 Orthogonal projection perspective

행렬  $\mathbf{C} = \mathbf{A}^\top \mathbf{A}$ 가 있을 때  $\mathbf{b}$  점에서 Col  $\mathbf{A}$  공간으로 프로젝션하면 다음과 같다.

$$\hat{\mathbf{b}} = \mathbf{A}\hat{\mathbf{x}} = \mathbf{A}(\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} \tag{41}$$

## 2.13 Projection matrix $\mathbf{P}$

위 식에서  $\mathbf{A}\hat{\mathbf{x}} = \mathbf{A}(\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \mathbf{b}$ 을 일반적으로 over-determined 시스템의 프로젝션 행렬(projection matrix)  $\mathbf{P}$ 라고 한다.

$$\mathbf{P} = \mathbf{A}(\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \quad (42)$$

프로젝션 행렬  $\mathbf{P}$ 는 주어진 벡터  $\mathbf{b} \in \mathbb{R}^m$ 를  $\mathbf{A}$ 의 열공간(column space)에 프로젝션하여, 그 공간 내에서  $\mathbf{b}$ 에 가장 가까운 점  $\hat{\mathbf{b}}$ 로 변환해주는 역할을 한다. 이를 통해 원래 방정식  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 를 정확히 만족하지 못하는 경우에도,  $\mathbf{b}$ 를 가능한 한 잘 근사할 수 있다.

$$\mathbf{P}\mathbf{b} = \hat{\mathbf{b}}, \quad \hat{\mathbf{b}} \in \text{Col}(\mathbf{A}) \quad (43)$$

### Properties of $\mathbf{P}$

1. **대칭 행렬:**  $\mathbf{P} = \mathbf{P}^\top$ , 전치해도 동일하여 내적이 보존됨을 의미
2. **멱등 행렬:**  $\mathbf{P}^2 = \mathbf{P}$ , 한 번 사영된 벡터는 재사영해도 변하지 않음
3. **랭크 결핍:**  $\text{rank}(\mathbf{P}) = \text{rank}(\mathbf{A}) < m$ , 이는  $\mathbb{R}^m$ 의 일부인 열공간으로 축소됨을 뜻함
4. **트레이스 = 랭크:**  $\text{tr}(\mathbf{P}) = \text{rank}(\mathbf{P})$ , 사영 차원(열공간의 차원)과 일치

#### 2.13.1 Projection matrix for under-determined system

under-determined 시스템( $m < n$ )에서는 방정식  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 의 해가 무수히 많다. 이 중에서 least-norm 해를 구하기 위해 Moore-Penrose 의사역행렬을 다음과 같이 정의한다.

$$\mathbf{A}^\dagger = \mathbf{A}^\top (\mathbf{A}\mathbf{A}^\top)^{-1}. \quad (44)$$

의사역행렬  $\mathbf{A}^\dagger$ 는  $n \times m$  크기를 가지며, least-norm 해는

$$\hat{\mathbf{x}} = \mathbf{A}^\dagger \mathbf{b}$$

로 계산된다. 또한  $\mathbf{A}^\dagger \mathbf{A}$ 는  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ 를  $\mathbf{A}$ 의 행공간(Row space)으로 투영하는 역할을 한다.

$$\mathbf{P}_u = \mathbf{A}^\dagger \mathbf{A} = \mathbf{A}^\top (\mathbf{A}\mathbf{A}^\top)^{-1} \mathbf{A}. \quad (45)$$

### Properties of $\mathbf{P}_u$

1. **대칭 행렬:**  $\mathbf{P}_u = \mathbf{P}_u^\top$
2. **멱등 행렬:**  $\mathbf{P}_u^2 = \mathbf{P}_u$
3. **랭크 결핍:**  $\text{rank}(\mathbf{P}_u) = \text{rank}(\mathbf{A}) < n$ , 자유도(nullspace)를 제거하고 행공간으로 제한
4. **트레이스 = 랭크:**  $\text{tr}(\mathbf{P}_u) = \text{rank}(\mathbf{P}_u)$ , 투영 차원(행공간의 차원)과 동치

#### 2.13.2 Projection matrix and nullspace

##### Over-determined system( $m > n$ ):

- **Range:**  $\text{range}(\mathbf{P}) = \text{Col}(\mathbf{A})$ , 사영 결과는 열공간에 속함
- **Null:**  $\text{null}(\mathbf{P}) = \text{Null}(\mathbf{A}^\top) = (\text{Col}(\mathbf{A}))^\perp$ , 이 벡터들은 사영 시 0이 됨
- **상보 프로젝션:**  $\mathbf{I} - \mathbf{P}$ 는  $\text{Null}(\mathbf{A}^\top)$ 로 투영

전체 공간의 직교 분해는 다음과 같다

$$\mathbb{R}^m = \text{Col}(\mathbf{A}) \oplus \text{Null}(\mathbf{A}^\top). \quad (46)$$

-  $\mathbb{R}^m$ 을 두 개의 서로 직교하는 부분공간(열공간과  $\mathbf{A}^\top$ 의 영공간)의 합으로 완전히 나눌 수 있다는 뜻

**Under-determined system( $m < n$ ):**

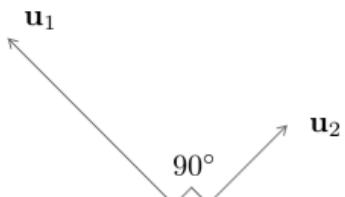
- **Range:**  $\text{range}(\mathbf{P}_u) = \text{Row}(\mathbf{A}) = \text{Col}(\mathbf{A}^\top)$
- **Null:**  $\text{null}(\mathbf{P}_u) = \text{Null}(\mathbf{A}) = (\text{Row}(\mathbf{A}))^\perp$
- **상보 프로젝션:**  $\mathbf{I} - \mathbf{P}_u$ 는  $\text{Null}(\mathbf{A})$ 로 투영

전체 공간의 직교 분해는 다음과 같다

$$\mathbb{R}^n = \text{Row}(\mathbf{A}) \oplus \text{Null}(\mathbf{A}). \quad (47)$$

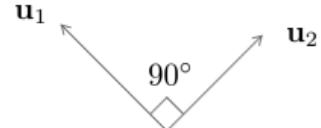
-  $\mathbb{R}^n$ 을 두 개의 서로 직교하는 부분공간(행공간과  $\mathbf{A}$ 의 영공간)의 합으로 완전히 나눌 수 있다는 뜻

## 2.14 Orthogonal and orthonormal sets



$$\begin{aligned} \mathbf{u}_1 \perp \mathbf{u}_2 &= \mathbf{u}_1 \cdot \mathbf{u}_2 = 0 \\ \|\mathbf{u}_1\| \neq \|\mathbf{u}_2\| &\neq 1 \end{aligned}$$

Orthogonal Set



$$\begin{aligned} \mathbf{u}_1 \perp \mathbf{u}_2 &= \mathbf{u}_1 \cdot \mathbf{u}_2 = 0 \\ \|\mathbf{u}_1\| = \|\mathbf{u}_2\| &= 1 \end{aligned}$$

Orthonormal Set

벡터들의 집합  $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n \in \mathbb{R}^n$ 가 있을 때 모든 벡터 쌍들이  $\mathbf{u}_i \cdot \mathbf{u}_j = 0, i \neq j$ 를 만족하면 해당 집합은 **직교(Orhogonal)**하다고 말한다.

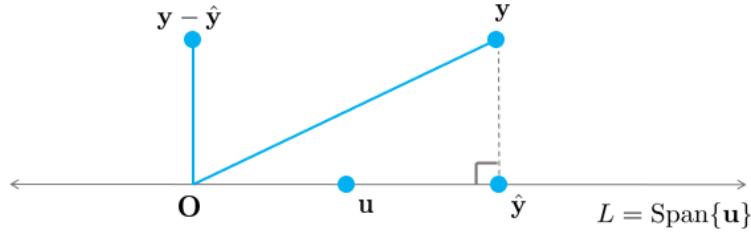
벡터들의 집합  $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n \in \mathbb{R}^n$ 가 있을 때 모든 직교 집합들이 단위벡터인 경우 **정규직교(Orthonormal)**하다고 말한다.

직교벡터와 정규직교벡터의 집합은 **항상 선형독립이다.**

## 2.15 Orthogonal and orthonormal basis

기저벡터  $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n$ 이 p차원의 부분공간  $W \in \mathbb{R}^n$ 에 있다고 할때 Gram-Schmidt 프로세스와 QR decomposition을 사용하면 직교기저벡터를 만들 수 있다. 부분공간  $W$ 에 대해 직교기저 벡터  $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n$ 이 주어져 있다고 했을 때  $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^n$ 을 부분공간  $W$  위로 프로젝션시킨다.

## 2.16 Orthogonal projection $\hat{y}$ of $y$ onto lne



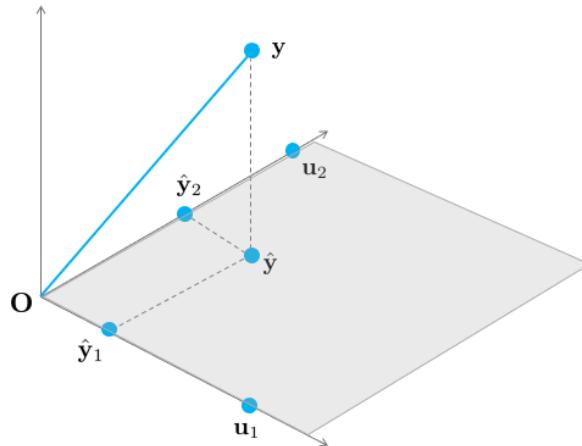
1차원 부분공간  $L = \text{Span}\{u\}$  위로  $y$ 를 프로젝션하여  $\hat{y}$ 를 구하면 다음과 같다.

$$\hat{y} = \text{proj}_L y = \frac{\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}}{\mathbf{u} \cdot \mathbf{u}} \mathbf{u} \quad (48)$$

가 된다. 만약  $u$ 가 단위벡터이면 다음과 같다.

$$\hat{y} = \text{proj}_L y = (\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}) \mathbf{u} \quad (49)$$

## 2.17 Orthogonal projection $\hat{y}$ of $y$ onto plane



2차원 부분공간  $W = \text{Span}\{u_1, u_2\}$  위로  $y$ 를 프로젝션하여  $\hat{y}$ 를 구하면 다음과 같다.

$$\hat{y} = \text{proj}_L y = \frac{\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}_1}{\mathbf{u}_1 \cdot \mathbf{u}_1} \mathbf{u}_1 + \frac{\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}_2}{\mathbf{u}_2 \cdot \mathbf{u}_2} \mathbf{u}_2 \quad (50)$$

만약  $u_1, u_2$ 가 단위벡터이면 다음과 같다.

$$\hat{y} = \text{proj}_L y = (\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}_1) \mathbf{u}_1 + (\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}_2) \mathbf{u}_2 \quad (51)$$

프로젝션은 각각 직교기저벡터에 독립적으로 적용된다.

## 2.18 Orthogonal projection when $y \in W$

만약 2차원 부분공간  $W = \text{Span}\{u_1, u_2\}$ 에  $y$ 가 포함되어 있다고 하면 프로젝션된 벡터  $\hat{y}$ 는 다음과 같이 구할 수 있다.

$$\hat{y} = \text{proj}_L y = y = \frac{\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}_1}{\mathbf{u}_1 \cdot \mathbf{u}_1} \mathbf{u}_1 + \frac{\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}_2}{\mathbf{u}_2 \cdot \mathbf{u}_2} \mathbf{u}_2 \quad (52)$$

만약  $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2$ 가 단위벡터이면 다음과 같다.

$$\hat{\mathbf{y}} = \text{proj}_{LY} \mathbf{y} = \mathbf{y} = (\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}_1)\mathbf{u}_1 + (\mathbf{y} \cdot \mathbf{u}_2)\mathbf{u}_2 \quad (53)$$

해는  $\mathbf{y}$ 가 부분공간  $W$ 에 포함되어 있지 않은 경우와 동일하다.

## 2.19 Transformation: orthogonal projection

부분공간  $W$ 의 정규직교기저벡터  $\mathbf{u}_1, \mathbf{u}_2$ 가 있고  $\mathbf{b}$ 를 부분공간  $W$ 에 프로젝션시킨 점  $\hat{\mathbf{b}}$ 의 변환을 생각해보면

$$\begin{aligned} \hat{\mathbf{b}} &= f(\mathbf{b}) = (\mathbf{b} \cdot \mathbf{u}_1)\mathbf{u}_1 + (\mathbf{b} \cdot \mathbf{u}_2)\mathbf{u}_2 \\ &= (\mathbf{u}_1^\top \mathbf{b})\mathbf{u}_1 + (\mathbf{u}_2^\top \mathbf{b})\mathbf{u}_2 \\ &= \mathbf{u}_1(\mathbf{u}_1^\top \mathbf{b}) + \mathbf{u}_2(\mathbf{u}_2^\top \mathbf{b}) \\ &= (\mathbf{u}_1 \mathbf{u}_1^\top) \mathbf{b} + (\mathbf{u}_2 \mathbf{u}_2^\top) \mathbf{b} \\ &= (\mathbf{u}_1 \mathbf{u}_1^\top + \mathbf{u}_2 \mathbf{u}_2^\top) \mathbf{b} \\ &= [\mathbf{u}_1 \ \mathbf{u}_2] \begin{bmatrix} \mathbf{u}_1^\top \\ \mathbf{u}_2^\top \end{bmatrix} \mathbf{b} = \mathbf{U} \mathbf{U}^\top \mathbf{b} \Rightarrow \text{Linear Transformation!} \end{aligned} \quad (54)$$

## 2.20 Orthogonal projection perspective

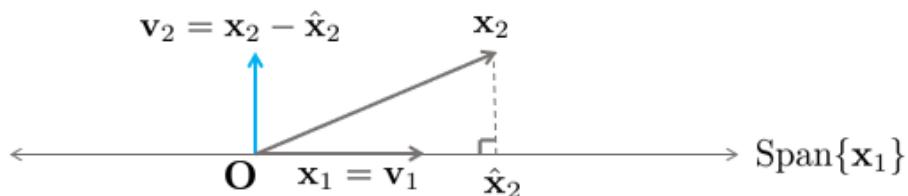
정규직교인 열벡터를 가지는 행렬  $\mathbf{A} = \mathbf{U} = [\mathbf{u}_1 \ \mathbf{u}_2]$ 가 있을 때  $\mathbf{b}$  벡터를  $\text{Col } \mathbf{A}$  공간으로 정사영시키는 경우

$$\hat{\mathbf{b}} = \mathbf{A} \hat{\mathbf{x}} = \mathbf{A}(\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} = f(\mathbf{b}) \quad (55)$$

행렬  $\mathbf{C} = \mathbf{A}^\top \mathbf{A}$ 는  $\mathbf{C} = \begin{bmatrix} \mathbf{u}_1^\top \\ \mathbf{u}_2^\top \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{u}_1 & \mathbf{u}_2 \end{bmatrix} = \mathbf{I}$ 와 같은 성질을 지니게 되고 따라서 다음과 같은 공식이 성립한다.

$$\hat{\mathbf{b}} = \mathbf{A} \hat{\mathbf{x}} = \mathbf{A}(\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} = \mathbf{A}(\mathbf{I})^{-1} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} = \mathbf{A} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} = \mathbf{U} \mathbf{U}^\top \mathbf{b} \quad (56)$$

## 2.21 Gram-Schmidt orthogonalization



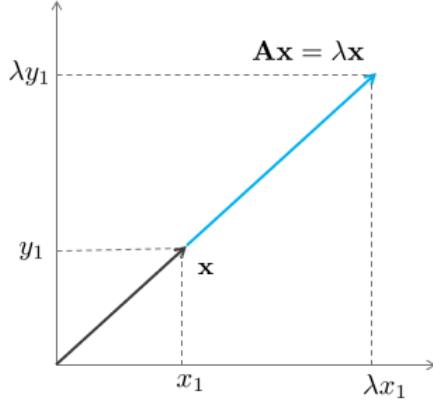
벡터  $\mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} 3 \\ 6 \\ 0 \end{bmatrix}, \mathbf{x}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix}$ 로 인해  $\text{Span}\{\mathbf{x}_1\}$ 되는 부분공간  $Wx_1 = \text{Span}[\mathbf{x}_1 \ \mathbf{x}_2]$ 가 있을 때 두 벡터의 내적  $\mathbf{x}_1 \cdot \mathbf{x}_2 = 15 \neq 0$ 으로 두 벡터는 수직이 아니다.

이 때 벡터  $\mathbf{v}_1 = \mathbf{x}_1$ 이라고 하고  $\mathbf{v}_2$ 를  $\mathbf{x}_1$ 에 수직인  $\mathbf{x}_2$ 의 성분이라고 했을 때

$$\mathbf{v}_2 = \mathbf{x}_2 - \frac{\mathbf{x}_2 \cdot \mathbf{x}_1}{\mathbf{x}_1 \cdot \mathbf{x}_1} \mathbf{x}_1 = \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 2 \end{bmatrix} - \frac{15}{45} \begin{bmatrix} 3 \\ 6 \\ 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 2 \end{bmatrix} \quad (57)$$

가 된다. 이 때 벡터  $\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2$ 는 부분공간  $W$ 의 직교기저벡터가 된다.

### 3 Eigenvectors and eigenvalues



정방행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 에 대한 고유벡터(eigenvector)는  $\mathbf{Ax} = \lambda\mathbf{x}$ 를 만족하는 0이 아닌 벡터  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ 을 말한다.  
이 때  $\lambda$ 는 행렬  $\mathbf{A}$ 의 고유값(eigenvalue)이라고 한다.

$\mathbf{Ax} = \lambda\mathbf{x}$ 는 다음과 같이 다시 나타낼 수 있다.

$$(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I})\mathbf{x} = 0 \quad (58)$$

이 때, 위 시스템이  $\mathbf{x}$ 가 0이 아닌 비자명해를 가지고 있는 경우에만  $\lambda$  값이 행렬  $\mathbf{A}$ 에 대한 고유값이 된다. 위와 같은 동차 선형시스템이 비자명해를 가지기 위해서는  $\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I}$ 가 선형의존(Linearly Dependent)해야 무수히 많은 해를 가진다.

#### 3.1 Null space

행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 의 동차 선형시스템(Homogeneous Linear System)  $\mathbf{Ax} = 0$ 의 해 집합을 영공간(Null Space)라고 한다.  $\text{Nul } \mathbf{A}$ 로 표기한다.

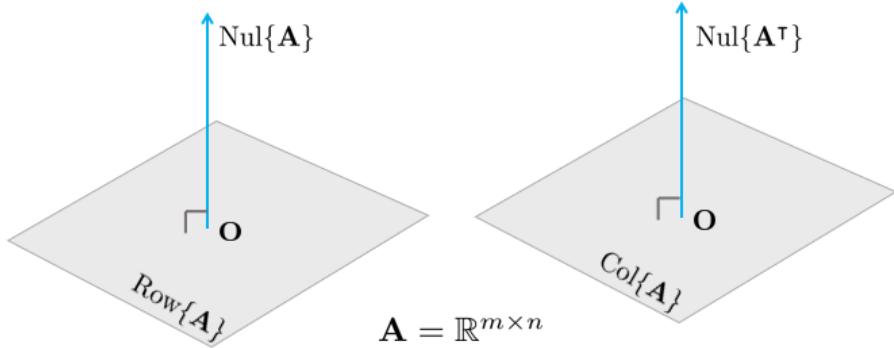
$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1^\top \\ \mathbf{a}_2^\top \\ \vdots \\ \mathbf{a}_m^\top \end{bmatrix}$$

일 때 벡터  $\mathbf{x}$ 는 다음을 만족해야 한다.

$$\mathbf{a}_1^\top \mathbf{x} = \mathbf{a}_2^\top \mathbf{x} = \cdots = \mathbf{a}_m^\top \mathbf{x} = 0 \quad (59)$$

즉,  $\mathbf{x}$ 는 모든  $\mathbf{A}$ 의 행벡터(Row Vector)과 직교해야 한다.

## 3.2 Orthogonal complement



벡터  $\mathbf{z}$ 가 부분공간  $W \in \mathbb{R}^n$ 의 모든 벡터와 직교하면  $\mathbf{z}$ 는 부분공간  $W$ 와 직교한다고 말할 수 있다. 부분공간  $W$ 와 직교하는 모든 벡터  $\mathbf{z}$ 의 집합을 직교여공간(Orthogonal Complement)라고 부르며  $W^\perp$ 로 표시한다.

부분공간  $W$ 의 직교여공간  $W^\perp$ 에 위치한 벡터  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ 은 부분공간  $W$ 를 Span하는 모든 벡터들과 직교한다.

$W^\perp$  is a subspace of  $\mathbb{R}^n$ .

$$\begin{aligned} \text{Nul}\mathbf{A} &= (\text{Row}\mathbf{A})^\perp \\ \text{Nul}\mathbf{A}^T &= (\text{Col}\mathbf{A})^\perp \end{aligned} \quad (60)$$

## 3.3 Characteristic equation

방정식  $(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I})\mathbf{x} = 0$ 이 비자명해를 갖기 위해서는  $(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I})$  행렬이 선형의존이어야 하고 이는 곧 역행렬이 존재하지 않아야 하는 것과 동치(Equivalent)이다. 만약  $(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I})$ 이 역행렬이 존재한다면  $\mathbf{x}$ 는 자명해 이외에는 갖지 못한다.

$$\begin{aligned} (\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I})^{-1}(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I})\mathbf{x} &= (\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I})^{-1}0 \\ \mathbf{x} &= 0 \end{aligned} \quad (61)$$

따라서 행렬  $\mathbf{A}$ 에 대하여 고유값과 고유벡터가 존재하기 위해서는 다음의 방정식이 항상 성립해야 한다.

$$\det(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I}) = 0 \quad (62)$$

위 방정식을 행렬  $\mathbf{A}$ 의 특성방정식(Characteristic Equation)이라고 부른다.

## 3.4 Eigenspace

$(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{x})\mathbf{x} = 0$ 에서  $(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{x})$ 의 영공간(Null Space)을 고유값  $\lambda$ 에 대한 고유공간(Eigenspace)라고 한다.  $\lambda$ 에 대한 고유공간의 차원이 1 이상인 경우, 고유공간 내에 있는 모든 벡터들에 대하여 다음이 성립한다.

$$T(\mathbf{x}) = \mathbf{Ax} = \lambda\mathbf{x} \quad (63)$$

## 3.5 Diagonalization

정방행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 이 주어졌고  $\mathbf{V} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 이고  $\mathbf{D} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 일 때

$$\mathbf{D} = \mathbf{V}^{-1}\mathbf{AV} \quad (64)$$

위와 같은 공식이 성립한다면 이를 정방행렬  $A$ 의 대각화(Diagonalization)라고 한다. 대각화는 모든 경우에 대해서 항상 가능한 것은 아니다. 행렬  $A$ 가 대각화되기 위해서는 역행렬이 존재하는 행렬  $V$ 가 존재해야 한다. 행렬  $V$ 가 역행렬이 존재하기 위해서는  $V$ 는 행렬  $A$ 와 같은  $\mathbb{R}^{n \times n}$  크기의 정방행렬이어야 하고  $n$ 개의 선형독립인 열벡터를 가지고 있어야 한다. 이 때,  $V$ 의 각 열은 행렬  $A$ 의 고유벡터가 된다. 만약 행렬  $V$ 가 존재하는 경우 행렬  $A$ 는 대각화 가능(Diagonalizable)하다고 한다.

### 3.6 Finding $V$ and $D$

대각화 공식은 다음과 같이 다시 작성할 수 있다.

$$D = V^{-1}AV \Rightarrow VD = AV \quad (65)$$

이 때,  $V = [v_1 \ v_2 \ \dots \ v_n]$ 이고  $D = \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix}$ 이라고 하면

$$\begin{aligned} AV &= A[v_1 \ v_2 \ \dots \ v_n] = [Av_1 \ Av_2 \ \dots \ Av_n] \\ VD &= [v_1 \ v_2 \ \dots \ v_n] \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix} \\ &= [\lambda_1 v_1 \ \lambda_2 v_2 \ \dots \ \lambda_n v_n] \\ AV = VD &\Leftrightarrow [Av_1 \ Av_2 \ \dots \ Av_n] = [\lambda_1 v_1 \ \lambda_2 v_2 \ \dots \ \lambda_n v_n] \end{aligned} \quad (66)$$

위 공식과 같아

$$Av_1 = \lambda_1 v_1, Av_2 = \lambda_2 v_2, \dots, Av_n = \lambda_n v_n \quad (67)$$

각각의 열이 모두 동일해야 한다. 즉, 벡터  $v_i$ 는 행렬  $A$ 에 대한 고유벡터가 되어야 하고 스칼라  $\lambda_i$ 는 행렬  $A$ 에 대한 고유값이 되어야 한다. 이에 따라 대각행렬  $D$ 는 고유값들을 대각성분으로 포함하고 있는 행렬이 된다. 결론적으로 정방행렬  $A \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 가 대각화 가능한가 안한가에 대한 질문은  $n$ 개의 고유벡터가 존재하는가 안하는가에 대한 질문과 동치이다.

### 3.7 Eigendecomposition

정방행렬  $A$ 가 대각화 가능한 경우  $D = V^{-1}AV$  공식이 성립한다. 이 공식을 다시 작성하면 다음과 같다.

$$A = VDV^{-1} \quad (68)$$

이를 행렬  $A$ 에 대한 고유값 분해(Eigendecomposition)라고 한다. 행렬  $A$ 가 대각화 가능하다는 의미는 행렬  $A$ 가 고유값 분해 가능하다는 말과 동치이다.

### 3.8 Linear transformation via eigendecomposition

정방행렬  $A$ 가 대각화 가능한 경우  $A = VDV^{-1}$ 과 같이 고유값 분해가 가능하다. 이 때 선형 변환  $T(\mathbf{x}) = A\mathbf{x}$ 을 생각해보면 다음과 같이 표현할 수 있다.

$$T(\mathbf{x}) = \mathbf{Ax} = \mathbf{VDV}^{-1}\mathbf{x} = \mathbf{V}(\mathbf{D}(\mathbf{V}^{-1}\mathbf{x})) \quad (69)$$

### 3.9 Change of basis

예를 들어  $\mathbf{Av}_1 = -1\mathbf{v}_1$ ,  $\mathbf{Av}_2 = 2\mathbf{v}_2$ 가 성립한다고 가정하고  $T(\mathbf{x}) = \mathbf{Ax} = \mathbf{VDV}^{-1}\mathbf{x} = \mathbf{V}(\mathbf{D}(\mathbf{V}^{-1}\mathbf{x}))$ 에서  $\mathbf{y} = \mathbf{V}^{-1}\mathbf{x}$ 라고 가정하면

$$\mathbf{Vy} = \mathbf{x} \quad (70)$$

의 관계가 성립한다. 이 때, 벡터  $\mathbf{y}$ 는 벡터  $\mathbf{x}$ 의 고유벡터  $\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2\}$ 에 대한 새로운 좌표를 의미한다.

$$\mathbf{x} = \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \end{bmatrix} = 4 \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \end{bmatrix} + 3 \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 4 \\ 3 \end{bmatrix} = \mathbf{Vy} = [\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2] \begin{bmatrix} y_1 \\ y_2 \end{bmatrix} = 2\mathbf{v}_1 + 1\mathbf{v}_2 \Rightarrow \mathbf{y} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (71)$$

### 3.10 Element-wise scaling

위 과정을 통해  $\mathbf{y}$  값을 구하고 나면  $T(\mathbf{x}) = \mathbf{V}(\mathbf{D}(\mathbf{V}^{-1}\mathbf{x}))$ 는  $T(\mathbf{x}) = \mathbf{V}(\mathbf{Dy})$ 로 표현할 수 있다. 이 때  $\mathbf{z} = \mathbf{Dy}$ 라고 하면 벡터  $\mathbf{z}$ 는 단순히 벡터  $\mathbf{y}$ 를 행렬의 대각 원소의 크기만큼 스케일드한 벡터가 된다.

### 3.11 Back to original basis

위 과정까지 진행했으면  $T(\mathbf{x}) = \mathbf{V}(\mathbf{Dy}) = \mathbf{Vz}$ 와 같이 나타낼 수 있고 이 때 벡터  $\mathbf{z}$ 는 여전히 새로운 기저 벡터  $\{\mathbf{v}'_1, \mathbf{v}'_2\}$ 를 기반으로 하면 좌표가 된다. **Vz 연산은 벡터 z를 다시 원래 기저벡터의 좌표로 변환하는 역할을 한다.** 벡터  $\mathbf{Vz}$ 는 기존의 기저벡터  $\{\mathbf{v}_1, \mathbf{v}_2\}$ 의 선형결합이 된다.

$$\mathbf{Vz} = [\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2] \begin{bmatrix} z_1 \\ z_2 \end{bmatrix} = \mathbf{v}_1 z_1 + \mathbf{v}_2 z_2 \quad (72)$$

지금까지의 과정을 **고유값 분해를 통한 선형 변환**이라고 한다.

### 3.12 Linear transformation via $\mathbf{A}^k$

여러번의 변환이 중첩된  $\mathbf{A} \times \mathbf{A} \times \cdots \times \mathbf{A}\mathbf{x} = \mathbf{A}^k\mathbf{x}$ 를 생각해보자. 이 때, 행렬  $\mathbf{A}$ 가 대각화 가능하다면  $\mathbf{A}$ 를 고유값 분해할 수 있고 이 때,  $\mathbf{A}^k$ 는 다음과 같이 분해할 수 있다.

$$\mathbf{A}^k = (\mathbf{VDV}^{-1})(\mathbf{VDV}^{-1}) \cdots (\mathbf{VDV}^{-1}) = \mathbf{VD}^k\mathbf{V}^{-1} \quad (73)$$

이 때  $\mathbf{D}^k$ 는 다음과 같이 표현된다.

$$\mathbf{D}^k = \begin{bmatrix} \lambda_1^k & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2^k & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_n^k \end{bmatrix} \quad (74)$$

### 3.13 Geometric multiplicity and algebraic multiplicity

정방행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 이 있을 때  $\mathbf{A}$ 가 대각화 가능한지 안한지 판단을 해야하는 경우 일반적으로 판별식을 사용하여 판단한다.

$$\det(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I}) = 0 \quad (75)$$

예를 들어  $n = 5$ 인 정방행렬  $\mathbf{A}$ 가 있을 때,  $\det(\mathbf{A} - \lambda\mathbf{I})$ 는 5차 다항식이 나오게 된다. 5차 다항식은 일반적으로 5개의 해를 가지고 있지만 실수만 고려하는 경우 5개의 해가 계산되지 않을 수 있다. 즉, **실근이 5개가 나오지 않는 경우  $n = 5$ 개의 선형독립인 고유벡터가 나오지 않으므로 대각화가 불가능하다.**

만약 실근 중 중근이 포함되는 경우, 예를 들어  $(\lambda - 2)^2(\lambda - 3) = 0$ 과 같이  $\lambda = 2$ 가 중근인 경우,  $\lambda = 2$ 로 인해 생성되는 고유공간(Eigenspace)의 차원이 최대  $\lambda = 2$ 가 가지는 중근의 개수까지 가질 수 있다. 중근이 아닌 일반 실근의 경우 최대 1차원의 고유공간을 가질 수 있다. 즉, 중근이 포함된 경우 고유공간의 차원이 최대  $n = 5$ 까지 생성될 수 있는데  $n = 5$ 를 만족하지 못하는 경우에는 대각화가 불가능하다.

이와 같이 대수적으로 판별식을 인수분해했을 때, 중근이 생기는 경우 중근의 대수 중복도(Algebraic Multiplicity)와 이로 인해 Span되는 고유공간의 기하 중복도(Geometric Multiplicity)가 일치해야  $n$ 개의 독립적인 고유벡터가 생성될 수 있고 행렬  $\mathbf{A}$ 의 대각화가 가능하다.

## 4 Singular value decomposition

$$\mathbf{A} = \mathbf{UDV}^\top =$$

$$(\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n})$$

행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 이 주어졌을 때 특이값 분해(Singular Value Decomposition, SVD)는 다음과 같이 나타낼 수 있다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{U}\Sigma\mathbf{V}^\top \quad (76)$$

이 때,  $\mathbf{U} \in \mathbb{R}^{m \times m}, \mathbf{V} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 인 행렬이며 이들은 각 열이 Col  $\mathbf{A}$ 와 Row  $\mathbf{A}$ 에 의 정규직교기저벡터(Orthonormal Basis)로 구성되어 있다.  $\Sigma \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 은 대각행렬이며 대각 성분들이  $\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \dots \geq \sigma_{\min(m,n)}$  특이값이며 큰 값부터 내림차순으로 정렬된 행렬이다.

### 4.1 SVD as sum of outer products

행렬  $\mathbf{A}$ 는 다음과 같이 Outer Products의 합으로 표현할 수 있다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{U}\Sigma\mathbf{V}^\top = \sum_{i=1}^n \sigma_i \mathbf{u}_i \mathbf{v}_i^\top, \quad \text{where } \sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \dots \geq \sigma_n \quad (77)$$

이 때 위 식을 다시 행렬로 합성하면  $\mathbf{U} \in \mathbb{R}^{m \times m} \rightarrow \mathbf{U}' \in \mathbb{R}^{m \times n}$  그리고  $\mathbf{D} \in \mathbb{R}^{m \times n} \rightarrow \mathbf{D}' \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 과 같이 행렬  $\mathbf{V}^\top$ 의 차원에 맞게 다시 합성할 수 있는데 이를 **Reduced Form of SVD**이라고 한다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{U}'\mathbf{D}'\mathbf{V}^\top \quad (78)$$

### 4.2 Another perspective of SVD

행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 에 대해 Gram-Schmidt Orthogonalization을 사용하면 Col  $\mathbf{A}$ 에 대한 정규직교기저벡터  $\mathbf{u}_1, \dots, \mathbf{u}_n$ 과 Row  $\mathbf{A}$ 에 대한 정규직교기저벡터  $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_n$ 을 구할 수 있다. 하지만 이렇게 계산한 정규직교기저벡터  $\mathbf{u}_i, \mathbf{v}_i$ 는 유일하지 않다.

Reduced Form of SVD를 사용하면 행렬  $\mathbf{U} = [\mathbf{u}_1 \ \mathbf{u}_2 \ \cdots \ \mathbf{u}_n] \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 과  $\mathbf{V} = [\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2 \ \cdots \ \mathbf{v}_n] \in \mathbb{R}^{n \times n}$  그리고  $\Sigma = \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \sigma_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \sigma_n \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  일 때

$$\mathbf{AV} = \mathbf{A} [\mathbf{v}_1 \ \mathbf{v}_2 \ \cdots \ \mathbf{v}_n] = [\mathbf{Av}_1 \ \mathbf{Av}_2 \ \cdots \ \mathbf{Av}_n]$$

$$\mathbf{U}\Sigma = [\mathbf{u}_1 \ \mathbf{u}_2 \ \cdots \ \mathbf{u}_n] \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \sigma_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \sigma_n \end{bmatrix}$$

$$[\sigma_1\mathbf{u}_1 \ \sigma_2\mathbf{u}_2 \ \cdots \ \sigma_n\mathbf{u}_n]$$

$$\mathbf{AV} = \mathbf{U}\Sigma \Leftrightarrow [\mathbf{Av}_1 \ \mathbf{Av}_2 \ \cdots \ \mathbf{Av}_n] = [\sigma_1\mathbf{u}_1 \ \sigma_2\mathbf{u}_2 \ \cdots \ \sigma_n\mathbf{u}_n]$$

(79)

위 식을 간결하게 나타내면 다음과 같다.

$$\mathbf{AV} = \mathbf{U}\Sigma \Leftrightarrow \mathbf{A} = \mathbf{U}\Sigma\mathbf{V}^\top \quad (80)$$

### 4.3 Computing SVD

행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 에 대하여  $\mathbf{AA}^\top$ 와  $\mathbf{A}^\top\mathbf{A}$ 는 다음과 같이 고유값분해할 수 있다.

$$\begin{aligned} \mathbf{AA}^\top &= \mathbf{U}\Sigma\mathbf{V}^\top\mathbf{V}\Sigma^\top\mathbf{U}^\top = \mathbf{U}\Sigma\Sigma^\top\mathbf{U}^\top = \mathbf{U}\Sigma^2\mathbf{U}^\top \\ \mathbf{A}^\top\mathbf{A} &= \mathbf{V}\Sigma^\top\mathbf{U}^\top\mathbf{U}\Sigma\mathbf{V}^\top = \mathbf{V}\Sigma^\top\Sigma\mathbf{U}^\top = \mathbf{V}\Sigma^2\mathbf{V}^\top \end{aligned} \quad (81)$$

이 때 계산되는 행렬  $\mathbf{U}, \mathbf{V}$ 은 직교하는 고유벡터를 각 열의 성분으로 하는 행렬이며 대각행렬  $\Sigma^2$ 의 각 성분은 항상 0보다 큰 양수의 값을 가진다. 그리고  $\mathbf{AA}^\top$ 와  $\mathbf{A}^\top\mathbf{A}$ 를 통해 계산되는  $\Sigma^2$ 의 값은 동일하다.

### 4.4 Diagonalization of symmetric matrices

일반적으로 정방행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 이  $n$ 개의 선형독립인 고유벡터를 가지고 있을 경우 대각화 가능하다. 그리고 대칭행렬  $\mathbf{S} \in \mathbb{R}^{n \times n}, \mathbf{S}^\top = \mathbf{S}$ 는 항상 대각화 가능하다. 추가적으로 대칭행렬  $\mathbf{S}$ 의 고유벡터는 항상 서로에게 직교하므로 직교대각화(Orthogonally Diagonalizable)가 가능하다.

### 4.5 Spectral theorem of symmetric matrices

$\mathbf{S}^\top = \mathbf{S}$ 를 만족하는 대칭행렬  $\mathbf{S}$ 가 주어졌을 때  $\mathbf{S}$ 는  $n$ 개의 중근을 포함한 실수의 고유값이 존재한다. 또한, 고유공간의 차원은 기하 중복도(Algebraic Multiplicity)와 기하 중복도(Geometric Multiplicity)와 같아야 한다. 서로 다른  $\lambda$ 값 들에 대한 고유공간들은 서로 직교한다. 결론적으로 대칭행렬  $\mathbf{S}$ 은 직교대각화가 가능하다.

### 4.6 Spectral decomposition

대칭행렬  $\mathbf{S}$ 의 고유값 분해는 Spectral Decomposition이라고 불린다. 이는 다음과 같이 나타낼 수 있다.

$$\begin{aligned}
\mathbf{S} = \mathbf{UDU}^{-1} = \mathbf{UDU}^T &= \begin{bmatrix} \mathbf{u}_1 & \mathbf{u}_2 & \cdots & \mathbf{u}_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{u}_1^T \\ \mathbf{u}_2^T \\ \vdots \\ \mathbf{u}_n^T \end{bmatrix} \\
&= \begin{bmatrix} \lambda_1 \mathbf{u}_1 & \lambda_2 \mathbf{u}_2 & \cdots & \lambda_n \mathbf{u}_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{u}_1^T \\ \mathbf{u}_2^T \\ \vdots \\ \mathbf{u}_n^T \end{bmatrix} \\
&= \lambda_1 \mathbf{u}_1 \mathbf{u}_1^T + \lambda_2 \mathbf{u}_2 \mathbf{u}_2^T + \cdots + \lambda_n \mathbf{u}_n \mathbf{u}_n^T
\end{aligned} \tag{82}$$

위 식에서 각 항  $\lambda_i \mathbf{u}_j \mathbf{u}_j^T$ 은  $\mathbf{u}_j$ 에 의해 Span된 부분공간에 프로젝션된 다음 고유값  $\lambda_i$ 만큼 스케일된 벡터로 볼 수 있다.

## 4.7 Symmetric positive definite matrices

행렬  $\mathbf{S} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 이 대칭이면서 Positive Definite인 경우 Spectral Decomposition의 모든 고유값은 항상 양수가 된다.

$$\begin{aligned}
\mathbf{S} = \mathbf{UDU}^{-1} = \mathbf{UDU}^T &= \begin{bmatrix} \mathbf{u}_1 & \mathbf{u}_2 & \cdots & \mathbf{u}_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \lambda_1 & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \lambda_2 & \ddots & \vdots \\ \vdots & \ddots & \ddots & 0 \\ 0 & \cdots & 0 & \lambda_n \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{u}_1^T \\ \mathbf{u}_2^T \\ \vdots \\ \mathbf{u}_n^T \end{bmatrix} \\
&= \lambda_1 \mathbf{u}_1 \mathbf{u}_1^T + \lambda_2 \mathbf{u}_2 \mathbf{u}_2^T + \cdots + \lambda_n \mathbf{u}_n \mathbf{u}_n^T
\end{aligned} \tag{83}$$

where,  $\lambda_j > 0, \forall j = 1, \dots, n$

## 4.8 Back to computing SVD

행렬  $\mathbf{A}$ 에 대하여  $\mathbf{AA}^T = \mathbf{A}^T \mathbf{A} = \mathbf{S}$ 인 대칭행렬이 존재할 때  $\mathbf{S}$ 가 Positive (Semi-)Definite한 경우

$$\begin{aligned}
\mathbf{x}^T \mathbf{AA}^T \mathbf{x} &= (\mathbf{A}^T \mathbf{x})^T (\mathbf{A}^T \mathbf{x}) = \|\mathbf{A}^T \mathbf{x}\| \geq 0 \\
\mathbf{x}^T \mathbf{A}^T \mathbf{A} \mathbf{x} &= (\mathbf{Ax})^T (\mathbf{Ax}) = \|\mathbf{Ax}\|^2 \geq 0
\end{aligned} \tag{84}$$

즉,  $\mathbf{AA}^T = \mathbf{U}\Sigma^2\mathbf{U}^T$ 와  $\mathbf{A}^T \mathbf{A} = \mathbf{V}\Sigma^2\mathbf{V}^T$ 에서  $\Sigma^2$ 의 값은 항상 양수가 된다.

임의의 직각 행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 에 대하여 특이값 분해는 언제나 존재한다.  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  행렬의 경우 고유값 분해가 존재하지 않을 수 있지만 특이값 분해는 항상 존재한다. 대칭이면서 동시에 Positive Definite인 정방 행렬  $\mathbf{S} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 은 항상 고유값 분해값이 존재하며 이는 특이값 분해와 동일하다.

## 4.9 Eigendecomposition in machine learning

일반적으로 머신러닝에서는 대칭이고 Positive Definite인 행렬을 다룬다. 예를 들면,  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{10 \times 3}$ 인 행렬이 있고 각 열은 사람을 의미하고 각 행은 Feature를 의미한다고 가정했을 때,  $\mathbf{A}^T \mathbf{A} \in \mathbb{R}^{3 \times 3}$ 는 각 사람들 간 유사도를 의미하고  $\mathbf{AA}^T \in \mathbb{R}^{10 \times 10}$ 는 각 Feature들의 상관관계를 의미한다. 이 때,  $\mathbf{AA}^T$ 는 주성분분석 (Principal Component Analysis)에서 Covariance Matrix를 구할 때 사용된다.

## 4.10 Low rank approximation of a matrix

행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 이 주어졌을 때 예를 들어,  $\mathbf{A}$ 의 원래 rank가  $r$ 일 때, 행렬  $\mathbf{A}$ 에서 rank를  $r$  이하를 가진 근사행렬  $\hat{\mathbf{A}}$ 을 찾는 Low Rank Approximation을 수행할 수 있다.

$$\begin{aligned}\hat{\mathbf{A}}_r &= \arg \min_{\hat{\mathbf{A}}_r} \|\mathbf{A} - \hat{\mathbf{A}}_r\|_F, \quad \text{subject to } \text{rank} \mathbf{A}_r \leq r \\ \hat{\mathbf{A}}_r &= \sum_{i=1}^r \sigma_i \mathbf{u}_i \mathbf{v}_i^\top \quad \text{where, } \sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \dots \geq \sigma_r\end{aligned}\tag{85}$$

## 4.11 Dimension reducing transformation

Feature-by-data item 행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 이 주어졌을 때  $\mathbf{G} \in \mathbb{R}^{m \times r}, r < m$ 인 변환  $\mathbf{G}^\top : \mathbf{x} \in \mathbb{R}^m \mapsto \mathbf{y} \in \mathbb{R}^r$  을 생각해보면

$$\mathbf{y}_i = \mathbf{G}^\top \mathbf{a}_i \tag{86}$$

가 성립하고  $\mathbf{G}$ 의 각 열들은 정규직교벡터이며 데이터의 유사도 행렬  $\mathbf{S} = \mathbf{A}^\top \mathbf{A}$ 의 유사도를 보존하는 변환  $\mathbf{G}$ 를 차원 축소 변환(Dimension-Reducing Transformation)이라고 한다.

$$\begin{aligned}\mathbf{Y} &= \mathbf{G}^\top \mathbf{A} \\ \mathbf{Y}^\top \mathbf{Y} &= (\mathbf{G}^\top \mathbf{A})^\top \mathbf{G}^\top \mathbf{A} = \mathbf{A}^\top \mathbf{G} \mathbf{G}^\top \mathbf{A}\end{aligned}\tag{87}$$

이 때 차원축소변환  $\hat{\mathbf{G}}$ 은 다음과 같이 추정할 수 있다.

$$\hat{\mathbf{G}} = \arg \min_{\mathbf{G}} \|S - \mathbf{A}^\top \mathbf{G} \mathbf{G}^\top \mathbf{A}\|_F \quad \text{subject to } \mathbf{G}^\top \mathbf{G} = \mathbf{I}_k \tag{88}$$

주어진 행렬  $\mathbf{A} = \mathbf{U} \Sigma \mathbf{V}^\top = \sum_{i=1}^n \sigma_i \mathbf{u}_i \mathbf{v}_i^\top$ 에 대하여 최적의 해는 다음과 같다.

$$\hat{\mathbf{G}} = \mathbf{U}_r = \begin{bmatrix} \mathbf{u}_1 & \mathbf{u}_2 & \cdots & \mathbf{u}_r \end{bmatrix} \tag{89}$$

## 5 Derivative of multi-variable function

### 5.1 Gradient

임의의 벡터  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ 에 대하여  $f(\mathbf{x}) \in \mathbb{R}$ 를 만족하는 단변수 스칼라 함수  $f(\mathbf{x})$ 가 주어졌다고 하자.

$$f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R} \tag{90}$$

$f(\mathbf{x})$ 에 대한 1차 편미분은 벡터가 되고 이는 그레디언트(gradient)라고 불린다.

$$\nabla f = \begin{pmatrix} \frac{\partial f}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial f}{\partial x_n} \end{pmatrix} \in \mathbb{R}^{1 \times n}$$

(91)

### 5.2 Jacobian matrix

임의의 벡터  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ 에 대하여  $f(\mathbf{x}) \in \mathbb{R}^m$ 를 만족하는 단변수 벡터 함수  $f(\mathbf{x})$ 가 주어졌다고 하자.

$$f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^m \tag{92}$$

이 때,  $f(\cdot)$ 의 1차 편미분은 행렬이 되고 이를 특별히 자코비안(jacobian) 행렬이라고 한다.

$$\boxed{\mathbf{J} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial f_1}{\partial x_n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial f_m}{\partial x_1} & \cdots & \frac{\partial f_m}{\partial x_n} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{m \times n}} \quad (93)$$

이를 통해 자코비안 행렬의 각 행벡터(row vector)는 함수  $f_m(\cdot)$ 에 대한 그레디언트라는 것을 알 수 있다.  
위 식을 미소변화량  $\mathbf{h}$ 를 사용하여 나타내면 다음과 같다.

$$\mathbf{J} = \frac{\partial f(\mathbf{x})}{\partial \mathbf{x}} \triangleq \lim_{\mathbf{h} \rightarrow \mathbf{0}} \frac{f(\mathbf{x} + \mathbf{h}) - f(\mathbf{x})}{\mathbf{h}} \in \mathbb{R}^{m \times n} \quad (94)$$

SLAM에서 자코비안은 에러  $e(\mathbf{x})$ 를 최적화할 때 사용된다. **SLAM에서 최적화하고자 하는 에러는 일반적으로 비선형** 함수로 구성되어 있으며 크기가 작기 때문에 에러의 변화량  $e(\mathbf{x} + \Delta\mathbf{x})$ 를 그대로 사용하지 않고 템일러 전개하여 근사식  $e(\mathbf{x}) + \mathbf{J}\Delta\mathbf{x}$ 으로 표현하게 되는데 이 때 에러에 대한 자코비안  $\mathbf{J}$ 가 유도된다. 그리고 근사식을 바탕으로 유도한 에러의 최적 증분량  $\Delta\mathbf{x}^* = (\mathbf{J}^\top \mathbf{J})^{-1} \mathbf{J}^\top \mathbf{b}$ 이 자코비안을 통해 구해지기 때문에 SLAM에서는 자코비안이 필수적으로 사용된다. 자세한 내용은 [SLAM] Errors and Jacobian Derivations for SLAM 정리 포스트를 참조하면 된다.

### 5.2.1 Toy example 1

만약  $\mathbf{x} = \{a, b, c\}$ 일 때  $f(\mathbf{x}) = f(a, b, c)$ 를 각각의 변수  $a, b, c$ 에 대해 편미분하면 다음과 같다.

$$\mathbf{J} = \frac{\partial f(\mathbf{x})}{\partial \mathbf{x}} = \begin{bmatrix} \mathbf{J}_a & \mathbf{J}_b & \mathbf{J}_c \end{bmatrix} \quad (95)$$

$$\begin{aligned} \mathbf{J}_a &= \frac{\partial f(a, b, c)}{\partial a} \\ \mathbf{J}_b &= \frac{\partial f(a, b, c)}{\partial b} \\ \mathbf{J}_c &= \frac{\partial f(a, b, c)}{\partial c} \end{aligned} \quad (96)$$

만약  $a = a_0$ 로 계산값(=operating point)이 정해진 경우 자코비안은 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \mathbf{J}_a &= \left. \frac{\partial f(a, b, c)}{\partial a} \right|_{a=a_0} \\ \mathbf{J}_b &= \left. \frac{\partial f(a, b, c)}{\partial b} \right|_{a=a_0, b=b_0} \\ \mathbf{J}_c &= \left. \frac{\partial f(a, b, c)}{\partial c} \right|_{a=a_0, c=c_0} \end{aligned} \quad (97)$$

위 첫번째 식은  $f(a, b, c)$ 를  $a$ 에 대해 편미분한 후  $a = a_0$ 를 넣어 값을 계산하라는 의미이고 두번째와 세번째 식은  $a = a_0$ 로 값을 고정한 상태에서 각각  $b = b_0, c = c_0$ 에 대한 편미분을 수행하라는 의미이다.

### 5.2.2 Toy example 2

예를 들어 다음과 같은 3개의 연립 방정식이 주어졌다고 하자.

$$f(\mathbf{x}) = \begin{cases} f_1(\mathbf{x}) = ax^2 + 2bx + cy \\ f_2(\mathbf{x}) = dx^3 + ex \\ f_3(\mathbf{x}) = fx + gy^2 + hy \end{cases} \quad (98)$$

$\mathbf{x} = (x, y)$ 를 의미한다. 위 함수는 다음과 같이 쓸 수 있다.

$$f : \mathbb{R}^2 \mapsto \mathbb{R}^3 \quad (99)$$

자코비안의 정의에 따라 이를 아래와 같이 쓸 수 있다.

$$\mathbf{J} = \begin{bmatrix} \frac{\partial f_1}{\partial x} & \frac{\partial f_1}{\partial y} \\ \frac{\partial f_2}{\partial x} & \frac{\partial f_2}{\partial y} \\ \frac{\partial f_3}{\partial x} & \frac{\partial f_3}{\partial y} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2ax + 2b & c \\ 3dx^2 + e & 0 \\ f & 2gy + h \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 2} \quad (100)$$

### 5.3 Hessian matrix

임의의 벡터  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ 에 대하여  $f(\mathbf{x}) \in \mathbb{R}$ 를 만족하는 다변수 스칼라 함수  $f(\mathbf{x})$ 가 주어졌다고 하자.

$$f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R} \quad (101)$$

이 때,  $f(\cdot)$ 의 2차 편미분은 행렬이 되고 이를 특별히 해시안(hessian) 행렬이라고 한다. 해시안 행렬은 일반적으로 대칭행렬의 형태를 띠고 있으며 다변수 벡터 함수가 아닌 다변수 스칼라 함수에 대한 2차 미분임에 유의한다.

$$\mathbf{H} = \begin{bmatrix} \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_2} & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_1 \partial x_n} \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_1} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2^2} & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_2 \partial x_n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_1} & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n \partial x_2} & \cdots & \frac{\partial^2 f}{\partial x_n^2} \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{n \times n} \quad (102)$$

해시안 행렬  $\mathbf{H}$ 는 자코비안  $\mathbf{J}$ 의 미분 행렬이 아님에 유의한다. 자코비안  $\mathbf{J}$ 는 **다변수 벡터 함수**에 대한 1차 미분 행렬을 의미하는데 반해 해시안 행렬  $\mathbf{H}$ 는 **다변수 스칼라 함수**의 2차 미분 행렬을 의미한다. 다변수 스칼라 함수의 1차 미분은 그라디언트  $\nabla f$  벡터이다. 일반적으로 다변수 벡터 함수의 2차 미분은 정의되지 않는다.

$f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R} \quad \text{then,}$ $f' : \nabla f \quad \cdots \text{gradient}$ $f'' : \mathbf{H} \quad \cdots \text{hessian}$
--

(103)

$f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R}^m \quad \text{then,}$ $f' : \mathbf{J} \quad \cdots \text{jacobian}$
---

(104)

### 5.4 Laplacian

임의의 벡터  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$ 에 대하여  $f(\mathbf{x}) \in \mathbb{R}$ 를 만족하는 다변수 스칼라 함수  $f(\mathbf{x})$ 가 주어졌다고 하자.

$$f : \mathbb{R}^n \mapsto \mathbb{R} \quad (105)$$

$f(\mathbf{x})$ 에 대한 라플라시안(laplacian)은 각 입력 벡터에 따른 2차 편미분의 합으로 정의된다.

$\nabla^2 f = \frac{\partial^2 f}{\partial x_1^2} + \frac{\partial^2 f}{\partial x_2^2} + \cdots + \frac{\partial^2 f}{\partial x_n^2} \in \mathbb{R}^{1 \times n}$
---

(106)

## 5.5 Taylor expansion

테일러 전개(expansion)은 미지의 함수  $f(x)$ 를  $x = a$  지점에서 근사 다항함수로 표현하는 방법을 말한다. 이는 테일러 급수(series) 또는 테일러 근사(approximation)이라고도 불린다.  $f(\cdot)$ 을  $x = a$  부근에서 테일러 전개를 수행하면 다음과 같이 나타낼 수 있다.

$$f(x)|_{x=a} = f(a) + f'(a)(x-a) + \frac{1}{2!}f''(a)(x-a)^2 + \frac{1}{3!}f'''(a)(x-a)^3 + \dots \quad (107)$$

함수  $f(\cdot)$ 가 다변수 스칼라 함수일 경우  $\mathbf{x} = \mathbf{a}$  지점에서 테일러 전개는 다음과 같이 쓸 수 있다.

$$f(\mathbf{x})|_{\mathbf{x}=\mathbf{a}} = f(\mathbf{a}) + \nabla f(\mathbf{x}-\mathbf{a}) + \frac{1}{2!}(\mathbf{x}-\mathbf{a})^\top \mathbf{H}(\mathbf{x}-\mathbf{a}) + \dots \quad (108)$$

이 때,  $\nabla f$ 는 함수  $f(\cdot)$ 의 그레디언트(gradient) 의미하며  $\mathbf{H}$ 는 해시안(hessian) 행렬을 의미한다.

## 6 Matrix algebra

### 6.1 Identity matrix

항등행렬(Identity Matrix)은 대각성분이 전부 1이고 나머지 성분이 전부 0인  $n \times n$  크기의 정방행렬을 의미한다. 일반적으로  $\mathbf{I} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  으로 표현한다.

$$\mathbf{I} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \in \mathbb{R}^{3 \times 3} \quad (109)$$

항등행렬에 임의의 벡터  $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^n$  을 곱하면 자기 자신이 도출된다.

$$\forall \mathbf{x} \in \mathbb{R}^n, \quad \mathbf{Ix} = \mathbf{x} \quad (110)$$

### 6.2 Transpose of matrix

임의의  $m \times n$  크기의 행렬  $\mathbf{A}$ 가 주어졌을 때  $\mathbf{A}$ 의 전치행렬(transpose matrix)은  $\mathbf{A}^\top$ 과 같이 나타내고 이는 행과 열의 성분을 서로 바꾼 행렬을 의미한다.

$$[\mathbf{A}]_{ij} = a_{ij} \quad (111)$$

위와 같은 행렬에 대하여  $\mathbf{A}^\top$ 은 다음과 같다.

$$[\mathbf{A}^\top]_{ij} = a_{ji} \quad (112)$$

즉,  $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a & b & c \\ d & e & f \end{bmatrix}$  인 행렬에 대한 전치행렬은  $\mathbf{A}^\top = \begin{bmatrix} a & d \\ b & e \\ c & f \end{bmatrix}$  가 된다.

### 6.3 Determinant of matrix

행렬식(determinant)은 임의의 정방행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  을 하나의 스칼라 값에 대응시키는 함수를 의미한다. 스칼라 값의 크기 및 부호에 따라 해가 존재하는지 유무가 결정되며 행렬식이 0인 경우 해당 정방행렬은

역행렬이 존재하지 않는다. 행렬식은 일반적으로  $\det(\mathbf{A})$ 라고 표기하며 다음과 같다.

$$\det(\mathbf{A}) = \sum_{j=1}^n a_{ij} C_{ij} \quad (113)$$

-  $C_{ij} = (-1)^{i+j} M_{ij}$

$M_{ij}$ 는  $\mathbf{A}$ 에서  $i$  행과  $j$  열을 제거한 부분 행렬(submatrix)에 대한 행렬식(determinant)을 의미하며  $a_{ij}$ 에 대한 minor라고도 부른다. 그리고  $C_{ij}$ 는 cofactor라고도 부른다. 자세한 내용은 [[4]]를 참고하면 된다.

$2 \times 2$  크기의 정방행렬  $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$  가 있을 때  $\det(\mathbf{A})$ 는 다음과 같다.

$$\det(\mathbf{A}) = \frac{1}{ad - bc} \quad (114)$$

임의의 정방행렬  $\mathbf{A}, \mathbf{B} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 에 대하여 행렬식은 다음과 같은 성질을 지닌다.

$$\begin{aligned} \det(\mathbf{A}^\top) &= \det(\mathbf{A}) \\ \det(c\mathbf{A}) &= c^n \det(\mathbf{A}) \\ \det(\mathbf{AB}) &= \det(\mathbf{A})\det(\mathbf{B}) \\ \det(\mathbf{A}^{-1}) &= \frac{1}{\det(\mathbf{A})} \end{aligned} \quad (115)$$

### 6.3.1 Determinant of block triangle matrix

임의의 블록 행렬  $\mathbf{A}$ 가 상삼각(upper-triangle), 하삼각(lower-triangle) 또는 대각(diagonal)일 경우 행렬식은 다음과 같이 나타낼 수 있다.

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{A}_{11} & \mathbf{A}_{12} \\ 0 & \mathbf{A}_{22} \end{bmatrix} \quad (116)$$

$$\boxed{\det(\mathbf{A}) = \det(\mathbf{A}_{11})\det(\mathbf{A}_{22})} \quad (117)$$

일반적인 정사각 행렬  $\mathbf{C}$ 이 주어졌을 때 이는 다음과 같이 블록 삼각 행렬의 곱으로 LU 분해할 수 있다.

$$\begin{bmatrix} \mathbf{C}_{xx} & \mathbf{C}_{xy} \\ \mathbf{C}_{yx} & \mathbf{C}_{yy} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{I} & 0 \\ \mathbf{C}_{yx}\mathbf{C}_{xx}^{-1} & \mathbf{I} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{C}_{xx} & \mathbf{C}_{xy} \\ 0 & \mathbf{C}_{yy} - \mathbf{C}_{yx}\mathbf{C}_{xx}^{-1}\mathbf{C}_{xy} \end{bmatrix} \quad (118)$$

따라서  $\mathbf{C}$ 의 행렬식  $\det(\mathbf{C})$ 은 다음과 같이 나타낼 수 있다.

$$\begin{aligned} \det(\mathbf{C}) &= \det(\mathbf{I})\det(\mathbf{I})\det(\mathbf{C}_{xx})\det(\mathbf{C}_{yy} - \mathbf{C}_{yx}\mathbf{C}_{xx}^{-1}\mathbf{C}_{xy}) \\ &= \det(\mathbf{C}_{xx})\det(\mathbf{C}_{yy} - \mathbf{C}_{yx}\mathbf{C}_{xx}^{-1}\mathbf{C}_{xy}) \end{aligned} \quad (119)$$

## 6.4 Inverse matrix

정방행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 에 대한 역행렬(Inverse Matrix)  $\mathbf{A}^{-1}$ 는 다음과 같이 정의된다.

$$\mathbf{A}^{-1}\mathbf{A} = \mathbf{A}\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{I} \quad (120)$$

$2 \times 2$  크기의 정방행렬  $\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a & b \\ c & d \end{bmatrix}$  가 있을 때, 역행렬은 다음과 같이 정의된다.

---


$$\mathbf{A}^{-1} = \frac{1}{ad - bc} \begin{bmatrix} d & -b \\ -c & a \end{bmatrix} \quad (121)$$

$3 \times 3$  크기 이상의 정방행렬도 역행렬을 구할 수 있다. 역행렬은 정방행렬이면서 Full Rank인 행렬(= non-singular,  $\det \mathbf{A} \neq 0$ )에만 존재하며 역행렬이 존재하지 않는 행렬  $\mathbf{A}$ 는 singular하다고 한다.

역행렬은 다음과 같이 해석적(analytically)으로 표현할 수도 있다. 임의의 정방행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 의 역행렬은 다음과 같다.

$$\mathbf{A}^{-1} = \frac{\mathbf{C}^\top}{\det(\mathbf{A})} \quad (122)$$

- $\mathbf{C} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  : cofactor 행렬
- $[\mathbf{C}]_{ij} = (-1)^{i+j} M_{ij}$
- $M_{ij}$ :  $a_{ij}$ 의 minor라고 불리며  $\mathbf{A}$  행렬에서  $i$ 행과  $j$ 열을 제거한 부분 행렬

## 6.5 Trace of matrix

Trace란 임의의 행렬  $\mathbf{A}$ 가 주어졌을 때 행렬의 trace는 행렬의 대각 성분의 합을 의미하며  $\text{tr}(\mathbf{A})$ 와 같이 표기한다.

$$\text{tr}(\mathbf{A}) = \sum_i [\mathbf{A}]_{ii} \quad (123)$$

- $[\mathbf{A}]_{ij}$  : 행렬  $\mathbf{A}$ 의  $i$ 행  $j$ 열의 원소

Trace는 다음과 같은 성질을 지닌다.

$$\begin{aligned} \text{tr}(\mathbf{A}) &= \text{tr}(\mathbf{A}^\top) \\ \text{tr}(\mathbf{AB}) &= \text{tr}(\mathbf{BA}) \\ \text{tr}(\mathbf{A} + \mathbf{B}) &= \text{tr}(\mathbf{A}) + \text{tr}(\mathbf{B}) \\ \text{tr}(\mathbf{ABC}) &= \text{tr}(\mathbf{BCA}) = \text{tr}(\mathbf{CAB}) \\ \text{tr}(\mathbf{A}^\top \mathbf{B}) &= \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n [\mathbf{A}]_{ij} [\mathbf{B}]_{ij} \\ \mathbf{a}^\top \mathbf{b} &= \text{tr}(\mathbf{ba}^\top) \end{aligned} \quad (124)$$

- $\mathbf{a}$  : 임의의 벡터

## 6.6 Diagonal matrix

$\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  크기의 대각 행렬(Diagonal Matrix)는 대각 성분을 제외한 나머지 성분이 0인 행렬을 의미한다 ( $a_{ij} = 0$  for  $i \neq j$ ).

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & a_{22} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} \quad (125)$$

대각 행렬의 역함수는 단순히 각 원소의 역수가 되기 때문에 매우 간단하게 역행렬을 구할 수 있다는

특징이 있다.

$$\mathbf{A}^{-1} = \begin{bmatrix} a_{11}^{-1} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & a_{22}^{-1} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & a_{nn}^{-1} \end{bmatrix} \quad (126)$$

각각의 원소가 block matrix인 경우에도 동일하게 적용된다.

$$\mathbf{A}^{-1} = \begin{bmatrix} \mathbf{A}_{11}^{-1} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & \mathbf{A}_{22}^{-1} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & \mathbf{A}_{nn}^{-1} \end{bmatrix} \quad (127)$$

-  $A_{ii}$ : 대각 행렬을 만족하는 부분 행렬

이 때, 대각 행렬의 행렬식은 다음과 같다.

$$\det(\mathbf{A}) = \prod_{i=1}^n \det(\mathbf{A}_{ii}) \quad (128)$$

## 6.7 Idempotent matrix

멱동 행렬(Idempotent Matrix)는  $n \times n$  크기의 정방행렬이면서 다음을 만족하는 행렬을 의미한다.

$$\mathbf{A}^2 = \mathbf{A} \quad (129)$$

이는  $l \geq 1$ 에 대하여  $\mathbf{A}^l = \mathbf{A}$ 임을 의미한다. 최소제곱법에서 유도되는 프로젝션 행렬  $\mathbf{P}$ 가 멱동 행렬에 해당한다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{H}(\mathbf{H}^\top \mathbf{H})^{-1} \mathbf{H}^\top \quad (130)$$

## 6.8 Skew-symmetric matrix

3차원 벡터  $\mathbf{v} = [v_x, v_y, v_z]^\top \in \mathbb{R}^3$ 가 주어졌을 때 이에 대한 반대칭 행렬(skew-symmetric matrix)은 다음과 같이 정의한다.

$$[\mathbf{v}]_\times = \begin{bmatrix} 0 & -v_z & v_y \\ v_z & 0 & -v_x \\ -v_y & v_x & 0 \end{bmatrix} \quad (131)$$

**반대칭 행렬은 벡터와 곱해졌을 때 외적(outer product)를 수행한 것과 동일한 효과를 지닌다.** 예를 들어, 반대칭 행렬  $[\mathbf{v}]_\times$ 와 벡터  $\mathbf{w} \in \mathbb{R}^3$ 가 주어진 경우 둘의 곱은 다음과 같다.

$$\begin{aligned} [\mathbf{v}]_\times \mathbf{w} &= \begin{bmatrix} 0 & -v_z & v_y \\ v_z & 0 & -v_x \\ -v_y & v_x & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} w_x \\ w_y \\ w_z \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} -v_z w_y + v_y w_z \\ v_z w_x - v_x w_z \\ -v_y w_x + v_x w_y \end{bmatrix} \\ &= \mathbf{v} \times \mathbf{w} \end{aligned} \quad (132)$$

---

반대칭 행렬은 다음과 같은 성질이 존재한다.

$$\begin{aligned} [\mathbf{v}]_{\times}^{\top} &= -[\mathbf{v}]_{\times} \\ [\mathbf{v}]_{\times}^2 &= \mathbf{v}\mathbf{v}^{\top} - \mathbf{v}^{\top}\mathbf{v}\mathbf{I} \\ [\mathbf{R}\mathbf{v}]_{\times} &= \mathbf{R}[\mathbf{v}]_{\times}\mathbf{R}^{\top} \end{aligned} \tag{133}$$

-  $\mathbf{R} \in SO(3)$  : 임의의 회전 행렬

만약  $\|\mathbf{u}\| = 1$ 을 만족하는 단위 벡터  $\mathbf{u}$ 가 주어진 경우 아래 공식이 성립한다.

$$\begin{aligned} [\mathbf{u}]_{\times}^3 &= [\mathbf{u}]_{\times}^{\top} = -[\mathbf{u}]_{\times} \\ [\mathbf{u}]_{\times}^2 &= \mathbf{u}\mathbf{u}^{\top} - \mathbf{I} \end{aligned} \tag{134}$$

임의의 두 벡터  $\mathbf{a}, \mathbf{b} \in \mathbb{R}^3$ 가 주어졌을 때 다음 법칙이 성립한다.

$$[\mathbf{a}]_{\times}\mathbf{b} = -[\mathbf{b}]_{\times}\mathbf{a} \tag{135}$$

임의의 세 벡터에 대하여  $\mathbf{a} = \mathbf{b} \times \mathbf{c}$  관계가 주어진 경우 외적의 성질에 의해 다음 공식이 성립한다.

$$[\mathbf{a}]_{\times} = \mathbf{c}\mathbf{b}^{\top} - \mathbf{b}\mathbf{c}^{\top} \tag{136}$$

## 6.9 Positive definite matrix

정방행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 이 있을 때 0이 아닌 모든 벡터  $\forall \mathbf{x} \neq 0$ 에 대하여

$$\mathbf{x}^{\top}\mathbf{A}\mathbf{x} > 0 \tag{137}$$

을 만족하는 경우  $\mathbf{A}$ 를 **양의 정부호 행렬(positive definite matrix)**이라고 한다. 만약

$$\mathbf{x}^{\top}\mathbf{A}\mathbf{x} \geq 0 \tag{138}$$

인 경우 **양의 준정부호 행렬(positive semi-definite matrix)**이라고 한다.

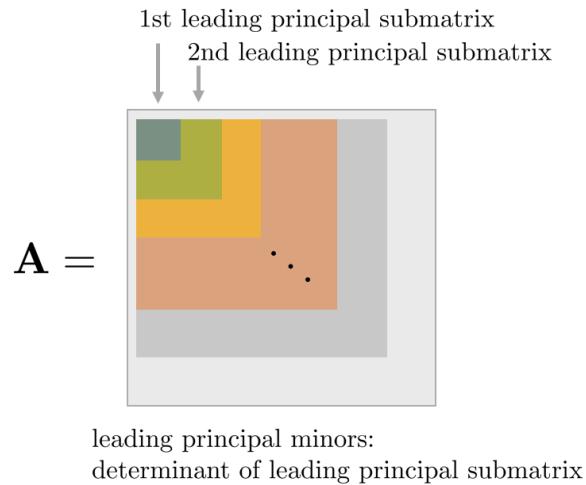
- $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 가 positive definite인 경우 다음과 같은 필요충분조건을 만족한다.

1. full rank 행렬  $\mathbf{C} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 에 대하여

$$\mathbf{A} = \mathbf{C}\mathbf{C}^{\top} \tag{139}$$

2.  $\mathbf{A}$ 의 고유값은 항상 모두 양수이다.

3.  $\mathbf{A}$ 의 leading principal minors 값들이 항상 양수이다. Leading principal minor에 대한 설명은 다음과 같다[[7]].



- 만약  $\mathbf{C}$ 가 full rank가 아니면서 leading principal minors만 0보다 크거나 같은 값을 가지면  $\mathbf{A}$ 는 positive semi-definite 행렬이 된다.
- $\mathbf{A}$ 가 positive definite 행렬이면  $\mathbf{A}$ 의 역행렬은  $\mathbf{A}^{-1} = (\mathbf{C}^{-1})^\top (\mathbf{C}^{-1})$ 과 같이 구할 수 있다. 또한 임의의  $m \times n (m \leq n)$  크기의 행렬  $\mathbf{B}$ 이 full rank인 경우  $\mathbf{B}\mathbf{A}\mathbf{B}^\top$  또한 positive definite 행렬이 된다.

## 6.10 Toeplitz matrix

퇴플리츠(Toepliz) 행렬은 독일의 수학자 오토 퇴플리츠(Otto Toeplitz)가 도입한 행렬로  $n \times n$  크기의 정방 퇴플리츠행렬은 대각선의 성분들이 동일한 행렬을 의미하며 다음과 같이 정의한다.

$$[\mathbf{A}]_{ij} = a_{i-j} \quad (140)$$

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_0 & a_{-1} & a_{-2} & \cdots & a_{-(n-2)} & a_{-(n-1)} \\ a_1 & a_0 & a_{-1} & \cdots & a_{-(n-3)} & a_{-(n-2)} \\ a_2 & a_1 & a_0 & \cdots & a_{-(n-4)} & a_{-(n-3)} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ a_{n-2} & a_{n-3} & a_{n-4} & \cdots & a_0 & a_{-1} \\ a_{n-1} & a_{n-2} & a_{n-3} & \cdots & a_1 & a_0 \end{bmatrix} \quad (141)$$

두 개의  $n \times n$  퇴플리츠 행렬  $\mathbf{A}, \mathbf{A}'$ 에 대하여 연산의 시간복잡도는 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \text{Add} &: O(n) \\ \text{Multiplication} &: O(n^2) \\ \text{Solution of } \mathbf{Ax} = \mathbf{b} &: O(n^2) \\ \text{Determinant } \det(\mathbf{A}) &: O(n^2) \end{aligned} \quad (142)$$

연립 일차방정식  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 과 행렬식  $\det(\mathbf{A})$ 은 레빈슨 재귀(Levinson recursion) 알고리즘을 사용하여 풀었을 때 시간복잡도를 의미한다.

## 7 Matrix decompositions

### 7.1 LU decomposition

LU 분해는  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  의 시스템에서 행렬  $\mathbf{A}$ 를 하삼각(lower-triangle) 행렬  $\mathbf{L}$  과 상삼각(upper-triangle) 행렬  $\mathbf{U}$ 의 곱으로 분해하는 방법이다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{LU} = \mathbf{b} \quad (143)$$

LU 분해를 사용하면 다음과 같이 방정식이 변형된다.

$$\mathbf{Ax} = (\mathbf{LU})\mathbf{x} \quad (144)$$

이를 사용하여 [1]  $\mathbf{Ly} = \mathbf{b}$  방정식을 먼저 푼 후, [2]  $\mathbf{Ux} = \mathbf{y}$  를 순차적으로 계산할 수 있다. tridiagonal, band-diagonal 시스템에 효과적으로 사용할 수 있다.

$$\begin{aligned} \mathbf{L}(\mathbf{Ux}) &= \mathbf{b} \\ \mathbf{Ly} &= \mathbf{b} \quad \cdots [1] \\ \mathbf{Ux} &= \mathbf{y} \quad \cdots [2] \end{aligned} \quad (145)$$

위와 같이 행렬  $\mathbf{A}$ 를  $\mathbf{L}, \mathbf{U}$ 로 분해하면  $\mathbf{x}$ 를 두 스텝에 걸쳐 구해야하지만 삼각행렬의 특성 상  $\mathbf{x}$ 를 구하는 것이 훨씬 더 간단해진다.

#### 7.1.1 PLU decomposition

만약  $\mathbf{A}$ 가 아래와 같은  $3 \times 3$  행렬이라고 가정해보자.

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1^\top \\ \mathbf{a}_2^\top \\ \mathbf{a}_3^\top \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & * & * \\ * & * & * \\ * & * & * \end{bmatrix} \quad (146)$$

LU 분해는 가우스 조던 소거법으로  $\mathbf{L}$ 을 구하기 때문에 만약  $\mathbf{A}$ 의 첫 번째 원소가 0으로 시작하는 경우 정상적으로 분해할 수 없다. 따라서 첫번째 행과 두번째 행의 순서를 변환하는 permutation 행렬  $\mathbf{P}$ 를 앞에 곱해줘야 LU 분해를 수행할 수 있다.

$$\mathbf{PA} = \begin{bmatrix} & 1 \\ 1 & \end{bmatrix} \mathbf{A} = \begin{bmatrix} \mathbf{a}_2^\top \\ \mathbf{a}_1^\top \\ \mathbf{a}_3^\top \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} * & * & * \\ 0 & * & * \\ * & * & * \end{bmatrix} \quad (147)$$

permutation 행렬은 직교행렬이고 직교행렬의 특성 상  $\mathbf{P} = \mathbf{P}^\top = \mathbf{P}^{-1}$ 이므로 이를 넘긴 후 전개하면 다음과 같다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{PLU} \quad (148)$$

이와 같이 행벡터의 순서를 변경하는  $\mathbf{P}$ 를 곱한 후 LU 분해를 수행하는 방법을 PLU 분해라고 한다.

#### 7.1.2 LDU decomposition

LU 분해에서  $\mathbf{L}, \mathbf{D}$  행렬의 대각 성분을 1로 만들기 위해 중앙에 대각행렬  $\mathbf{D}$ 를 별도로 분해하는 방법을 LDU 분해라고 한다. 따라서 모든 LU 행렬은 LDU 행렬로 분해할 수 있다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{LU} = \mathbf{L}'\mathbf{DU}' \quad (149)$$

## 7.2 Cholesky decomposition

Cholesky 분해는  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  시스템에서  $\mathbf{A}$ 가 대칭행렬이면서 동시에 positive(-semi) definite인 경우에 이를 하삼각(lower-triangle) 행렬  $\mathbf{L}$ 의 곱으로 분해하는 방법을 말한다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{LL}^\top \quad (150)$$

Cholesky 분해는 수치적으로 안정하다는 특징이 있다.

### 7.2.1 Detailed explanation

임의의  $3 \times 3$  대칭행렬  $\mathbf{A}$ 가 주어졌다고 하자. 이를 cholesky 분해하면 다음과 같다.

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{21} & a_{31} \\ a_{21} & a_{22} & a_{32} \\ a_{31} & a_{32} & a_{33} \end{bmatrix} = \mathbf{LL}^\top = \begin{bmatrix} l_{11} & & \\ l_{21} & l_{22} & \\ l_{31} & l_{32} & l_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} l_{11} & l_{21} & l_{31} \\ & l_{22} & l_{32} \\ & & l_{33} \end{bmatrix} \quad (151)$$

$\mathbf{LL}^\top$ 을 자세히 전개하면 다음과 같다.

$$\begin{bmatrix} l_{11} & & \\ l_{21} & l_{22} & \\ l_{31} & l_{32} & l_{33} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} l_{11} & l_{21} & l_{31} \\ & l_{22} & l_{32} \\ & & l_{33} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} l_{11}^2 & l_{21}l_{11} & l_{31}l_{11} \\ l_{21}l_{11} & l_{22}^2 + l_{21}^2 & l_{31}l_{21} + l_{32}l_{22} \\ l_{31}l_{11} & l_{31}l_{21} + l_{32}l_{22} & l_{31}^2 + l_{32}^2 + l_{33}^2 \end{bmatrix} \quad (152)$$

이를 통해 일대일로 비교하면  $\mathbf{L}$ 의 원소는 다음과 같이 구할 수 있다.

$$\begin{aligned} l_{11} &= \sqrt{a_{11}} \quad \cdots \text{ up to sign} \\ l_{21} &= a_{21}/l_{11} \\ l_{31} &= a_{31}/l_{11} \\ l_{21} &= \sqrt{a_{22} - l_{21}^2} \\ l_{32} &= (a_{32} - l_{31}l_{21})/l_{22} \\ l_{33} &= \sqrt{a_{33} - l_{31}^2 - l_{32}^2} \end{aligned} \quad (153)$$

이를 임의의 행렬에 대해 일반화하여 표현하면 다음과 같다.

$$\begin{aligned} l_{ii} &= \sqrt{a_{ii} - \sum_{k=1}^{i-1} l_{ik}^2} \\ l_{ij} &= \frac{1}{l_{jj}} \left( a_{ij} - \sum_{k=1}^{j-1} l_{ik}l_{jk} \right) \end{aligned} \quad (154)$$

## 7.3 LDLT decomposition

Cholesky 분해에서  $\mathbf{L}$  행렬의 대각 성분을 1로 만들기 위해 중앙에 대각행렬  $\mathbf{D}$ 를 별도로 분해하는 방법을 LDLT 분해라고 한다. 따라서 모든 cholesky 행렬은 LDLT 행렬로 분해할 수 있다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{LL}^\top = \mathbf{L}'\mathbf{DL}'^\top \quad (155)$$

## 7.4 QR decomposition

QR 분해는  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  시스템에서 행렬  $\mathbf{A}$ 를 직교(orthogonal) 행렬  $\mathbf{Q}$ 와 상삼각(upper-triangle) 행렬  $\mathbf{R}$ 의 곱으로 분해하는 방법을 말한다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{QR} \quad (156)$$

$\mathbf{Q}$  가 직교 행렬이므로  $\mathbf{QQ}^\top = \mathbf{I}$ 의 성질을 지닌다. 일반적으로 QR 분해는 LU 분해보다 느리지만 최소제곱법(least squares) 문제를 풀 때 효율적이어서 자주 사용된다.

### 7.4.1 Detailed explanation

임의의  $3 \times 3$  행렬  $\mathbf{A}$ 가 주어졌을 때 이를 열벡터로 표현하면 다음과 같다. 자세한 내용은 [[6]]를 참고하면 된다.

$$\mathbf{A} = [\mathbf{a}_1, \mathbf{a}_2, \mathbf{a}_3] \quad (157)$$

해당 행렬에 gram-schmidt 직교화를 수행하면 임의의 직교행렬  $\mathbf{Q}$ 를 만들 수 있다.

$$\mathbf{Q} = [\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \mathbf{q}_3] \quad (158)$$

이 때, gram-schmidt 직교화의 특성 상  $\mathbf{q}_1$ 은 첫번째 열벡터와 동일한 단위 벡터이고  $\mathbf{q}_2$ 는  $\mathbf{q}_1$ 와 직교한 단위벡터이며  $\mathbf{q}_3$ 는  $\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2$ 와 직교한 단위벡터이다. 이를 통해  $\mathbf{a}_i$ 를 구할 수 있다.

$$\begin{aligned} \mathbf{a}_1 &= \mathbf{a}_1^\top \mathbf{q}_1 \cdot \mathbf{q}_1 \\ \mathbf{a}_2 &= \mathbf{a}_2^\top \mathbf{q}_1 \cdot \mathbf{q}_1 + \mathbf{a}_2^\top \mathbf{q}_2 \cdot \mathbf{q}_2 \\ \mathbf{a}_3 &= \mathbf{a}_3^\top \mathbf{q}_1 \cdot \mathbf{q}_1 + \mathbf{a}_3^\top \mathbf{q}_2 \cdot \mathbf{q}_2 + \mathbf{a}_3^\top \mathbf{q}_3 \cdot \mathbf{q}_3 \end{aligned} \quad (159)$$

이를 행렬 형태로 표현하면 다음과 같은 상삼각  $\mathbf{R}$  행렬을 얻을 수 있다.

$$\begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 & \mathbf{a}_2 & \mathbf{a}_3 \end{bmatrix} = [\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \mathbf{q}_3] \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1^\top \mathbf{q}_1 & \mathbf{a}_2^\top \mathbf{q}_1 & \mathbf{a}_3^\top \mathbf{q}_1 \\ \mathbf{a}_2^\top \mathbf{q}_2 & \mathbf{a}_3^\top \mathbf{q}_2 & \mathbf{a}_3^\top \mathbf{q}_3 \\ \mathbf{a}_3^\top \mathbf{q}_3 & & \end{bmatrix} \quad (160)$$

$$\mathbf{A} = \mathbf{QR}$$

$$\mathbb{R}^{3 \times 3} = \mathbb{R}^{3 \times 3} \mathbb{R}^{3 \times 3}$$

임의의 직사각 행렬에 대해서도 QR 분해를 수행할 수 있다. 만약  $5 \times 3$  행렬  $\mathbf{A}$ 가 주어졌을 때 이는 다음과 같이 QR 분해된다.

$$\begin{bmatrix} \mathbf{a}_1 & \mathbf{a}_2 & \mathbf{a}_3 \end{bmatrix} = [\mathbf{q}_1, \mathbf{q}_2, \mathbf{q}_3, \mathbf{q}_4, \mathbf{q}_5] \begin{bmatrix} \mathbf{a}_1^\top \mathbf{q}_1 & \mathbf{a}_2^\top \mathbf{q}_1 & \mathbf{a}_3^\top \mathbf{q}_1 \\ \mathbf{a}_2^\top \mathbf{q}_2 & \mathbf{a}_3^\top \mathbf{q}_2 & \mathbf{a}_3^\top \mathbf{q}_3 \\ \mathbf{a}_3^\top \mathbf{q}_3 & & \end{bmatrix} \quad (161)$$

$$\mathbf{A} = \mathbf{QR}$$

$$\mathbb{R}^{5 \times 3} = \mathbb{R}^{5 \times 5} \mathbb{R}^{5 \times 3}$$

$\mathbf{q}_4, \mathbf{q}_5$  벡터는 곱셈에 의해 0이 되어서 실제  $\mathbf{A}$  행렬에는 관여하지 않는다.

### 7.4.2 QR decomposition on least squares problem

Over-determined 시스템  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 가 주어졌을 때 이에 대한 최적해는 다음과 같이 최소제곱법을 통해 구할 수 있다.

$$\begin{aligned} & \min_{\mathbf{x}} \|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|_2^2 \\ & \mathbf{x} = (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} \end{aligned} \quad (162)$$

최소제곱법을 QR 분해를 통해 해석해보자. 임의의 직사각 행렬  $\mathbf{A}$ 를 QR 분해해보면 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \mathbf{A} &= \mathbf{QR} \\ &= \begin{bmatrix} \mathbf{Q}_1 & \mathbf{Q}_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{R}_1 \\ \mathbf{0} \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (163)$$

$\|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|_2^2$ 를 QR 분해해보면 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|_2^2 &= \|\mathbf{QRx} - \mathbf{b}\|_2^2 \\ &= \|\mathbf{Q}(\mathbf{Rx} - \mathbf{Q}^\top \mathbf{b})\|_2^2 \\ &= \|\mathbf{Rx} - \mathbf{Q}^\top \mathbf{b}\|_2^2 \\ &= \left\| \begin{bmatrix} \mathbf{R}_1 \\ \mathbf{0} \end{bmatrix} \mathbf{x} - \begin{bmatrix} \mathbf{Q}_1^\top \\ \mathbf{Q}_2^\top \end{bmatrix} \mathbf{b} \right\|_2^2 \end{aligned} \quad (164)$$

위 식에서 세번째 줄은  $\|\mathbf{Q}(\cdot)\|_2^2 = (\cdot)^\top \mathbf{Q}^\top \mathbf{Q}(\cdot) = (\cdot)^\top (\cdot) = \|\cdot\|_2^2$ 을 통해 구할 수 있다. 네번째 줄은  $\mathbf{QR}$  행렬을 블록 행렬  $\mathbf{Q}_i, \mathbf{R}_i$ 로 표현한 모습이다. 벡터의 제곱의 합은 선형성을 가지므로 위 식의 마지막 줄을 전개하면 다음과 같다.

$$\left\| \begin{bmatrix} \mathbf{R}_1 \\ \mathbf{0} \end{bmatrix} \mathbf{x} - \begin{bmatrix} \mathbf{Q}_1^\top \\ \mathbf{Q}_2^\top \end{bmatrix} \mathbf{b} \right\|_2^2 = \|\mathbf{R}_1 \mathbf{x} - \mathbf{Q}_1^\top \mathbf{b}\|_2^2 + \|-\mathbf{Q}_2^\top \mathbf{b}\|_2^2 \quad (165)$$

따라서  $\min_{\mathbf{x}} (\|\mathbf{R}_1 \mathbf{x} - \mathbf{Q}_1^\top \mathbf{b}\|_2^2 + \|-\mathbf{Q}_2^\top \mathbf{b}\|_2^2)$ 를 최소화하는  $\mathbf{x}$ 는 다음과 같이 구할 수 있다.

$$\mathbf{x} = \mathbf{R}^{-1} \mathbf{Q}^\top \mathbf{b} \quad (166)$$

이 때, 최소제곱법 식의 크기는  $\|-\mathbf{Q}_2^\top \mathbf{b}\|_2^2$ 이다.

## 7.5 Eigen decomposition

정방행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 가 대각화 가능한 경우 다음과 같은 두 행렬  $\mathbf{V} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 과 대각행렬  $\mathbf{D} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 에 대하여  $\mathbf{A}$ 를 다음과 같이 분해할 수 있다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{VDV}^{-1} \quad (167)$$

이를 행렬  $\mathbf{A}$ 에 대한 고유값 분해(eigen decomposition)라고 한다. 행렬  $\mathbf{A}$ 가 대각화 가능하다는 의미는 행렬  $\mathbf{A}$ 가 고유값 분해 가능하다는 말과 동치이다.

행렬  $\mathbf{A}$ 가 대각화(고유값분해)되기 위해서는 역행렬이 존재하는 행렬  $\mathbf{V}$ 가 존재해야 한다. 행렬  $\mathbf{V}$ 가 역행렬이 존재하기 위해서는  $\mathbf{V}$ 는 행렬  $\mathbf{A}$ 와 같은  $\mathbb{R}^{n \times n}$  크기의 정방행렬이어야 하고  $n$ 개의 선형독립인 열 벡터를 가지고 있어야 한다. 이 때,  $\mathbf{V}$ 의 각 열은 행렬  $\mathbf{A}$ 의 고유벡터가 된다. 만약 행렬  $\mathbf{V}$ 가 존재하는 경우 행렬  $\mathbf{A}$ 는 대각화(고유값분해) 가능하다고 한다.

## 7.6 Singular value decomposition

$$\mathbf{A} = \mathbf{UDV}^\top = \begin{array}{c} m \\ \mathbf{U} \\ m \end{array} \quad \begin{array}{c} n \\ \mathbf{D} \\ m \end{array} \quad \begin{array}{c} n \\ \mathbf{V}^\top \\ n \end{array}$$

$(\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n})$

행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 이 주어졌을 때 특이값 분해(Singular Value Decomposition, SVD)는 다음과 같이 나타낼 수 있다.

$$\mathbf{A} = \mathbf{U}\Sigma\mathbf{V}^\top \quad (168)$$

이 때,  $\mathbf{U} \in \mathbb{R}^{m \times m}$ ,  $\mathbf{V} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 인 행렬이며 이들은 각 열이 Col A와 Row A에 의 정규직교기저벡터(Orthonormal Basis)로 구성되어 있다.  $\Sigma \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 은 대각행렬이며 대각 성분들이  $\sigma_1 \geq \sigma_2 \geq \dots \geq \sigma_{\min(m,n)}$  특이값이며 큰 값부터 내림차순으로 정렬된 행렬이다.

### 7.6.1 Computing SVD

행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 에 대하여  $\mathbf{AA}^\top$ 와  $\mathbf{A}^\top\mathbf{A}$ 는 다음과 같이 고유값분해할 수 있다.

$$\begin{aligned} \mathbf{AA}^\top &= \mathbf{U}\Sigma\mathbf{V}^\top\mathbf{V}\Sigma^\top\mathbf{U}^\top = \mathbf{U}\Sigma\Sigma^\top\mathbf{U}^\top = \mathbf{U}\Sigma^2\mathbf{U}^\top \\ \mathbf{A}^\top\mathbf{A} &= \mathbf{V}\Sigma^\top\mathbf{U}^\top\mathbf{U}\Sigma\mathbf{V}^\top = \mathbf{V}\Sigma^\top\Sigma\mathbf{V}^\top = \mathbf{V}\Sigma^2\mathbf{V}^\top \end{aligned} \quad (169)$$

이 때 계산되는 행렬  $\mathbf{U}, \mathbf{V}$ 은 직교하는 고유벡터를 각 열의 성분으로 하는 행렬이며 대각행렬  $\Sigma^2$ 의 각 성분은 항상 0보다 큰 양수의 값을 가진다. 그리고  $\mathbf{AA}^\top$ 와  $\mathbf{A}^\top\mathbf{A}$ 를 통해 계산되는  $\Sigma^2$ 의 값은 동일하다.

또한, 행렬  $\mathbf{A}$ 에 대하여  $\mathbf{AA}^\top = \mathbf{A}^\top\mathbf{A} = \mathbf{S}$ 인 대칭행렬이 존재할 때  $\mathbf{S}$ 가 Positive (Semi-)Definite한 경우

$$\begin{aligned} \mathbf{x}^\top \mathbf{AA}^\top \mathbf{x} &= (\mathbf{A}^\top \mathbf{x})^\top (\mathbf{A}^\top \mathbf{x}) = \|\mathbf{A}^\top \mathbf{x}\| \geq 0 \\ \mathbf{x}^\top \mathbf{A}^\top \mathbf{A} \mathbf{x} &= (\mathbf{Ax})^\top (\mathbf{Ax}) = \|\mathbf{Ax}\|^2 \geq 0 \end{aligned} \quad (170)$$

즉,  $\mathbf{AA}^\top = \mathbf{U}\Sigma^2\mathbf{U}^\top$ 와  $\mathbf{A}^\top\mathbf{A} = \mathbf{V}\Sigma^2\mathbf{V}^\top$ 에서  $\Sigma^2$ 의 값은 항상 양수가 된다.

임의의 직각 행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 에 대하여 특이값 분해는 언제나 존재한다.  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$  행렬의 경우 고유값 분해가 존재하지 않을 수 있지만 특이값 분해는 항상 존재한다. 대칭이면서 동시에 Positive Definite인 정방 행렬  $\mathbf{S} \in \mathbb{R}^{n \times n}$ 은 항상 고유값 분해값이 존재하며 이는 특이값 분해와 동일하다.

### 7.6.2 Range and nullspace of SVD

SVD는 다른 행렬 분해 방법들과 달리  $\mathbf{A}$  가 Singular하거나 Near-Singular한 경우에도 사용할 수 있는 방법이다.  $\mathbf{A}$  가 Non-Singular한 경우 역행렬은  $\mathbf{A}^{-1} = \mathbf{V} \cdot \text{diag}(1/\sigma_j) \cdot \mathbf{U}^\top$  와 같이 계산할 수 있다. 만약  $\mathbf{A}$  가 Singular한 경우 역행렬을 구할 때 몇몇  $\sigma_j = 0$  이 되는데 이 때  $1/\sigma_j \Rightarrow 0$  으로 설정함으로써 역행렬을 구할 수 있다. 특이값  $\sigma_j$ 와 관련하여 SVD 분해는 다음과 같은 성질을 갖는다.

$\sigma_j \neq 0$  일 때 이와 상응하는  $\mathbf{U}$  의 column들을  $\mathbf{A}$  행렬의 Orthogonal set of basis vector of Range라고 한다.  $\sigma_j = 0$  일 때 이와 상응하는  $\mathbf{V}$  의 column들을  $\mathbf{A}$  의 Orthogonal set of basis vector of Null Space라고 한다. 0이 아닌 특이값  $\sigma_j \neq 0$ 의 개수는 곧 행렬  $\mathbf{A}$ 의 rank와 같다.

### 7.6.3 SVD on under-determined system

$\mathbf{A}$  가 Singular이면서 동시에  $\mathbf{b}$  가 Range 안에 포함되는 경우 선형시스템은 다수의 해를 가진다. 이런 경우  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$  에서  $\|\mathbf{x}\|^2$  가 최소가 되는 해를 구할 수 있다.

$$\begin{aligned} & \min_{\mathbf{x}} \|\mathbf{x}\|^2 \\ & \mathbf{x} = \mathbf{V} \cdot \text{diag}(1/\sigma_j) \cdot \mathbf{U}^T \cdot \mathbf{b} \end{aligned} \quad (171)$$

### 7.6.4 SVD on over-determined system

$\mathbf{A}$  가 Singular이면서 동시에  $\mathbf{b}$  가 Range에 존재하지 않는 경우 선형시스템은 해가 존재하지 않는다. 이런 경우  $\|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|$  가 최소가 되는 근사해를 구할 수 있다.

$$\begin{aligned} & \min_{\mathbf{x}} \|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\| \\ & \mathbf{x} = \mathbf{V} \cdot \text{diag}(1/\sigma_j) \cdot \mathbf{U}^T \cdot \mathbf{b} \end{aligned} \quad (172)$$

## 7.7 Pseudo inverse

Pseudo Inverse는 선형시스템에서 행렬  $\mathbf{A}$ 가 정방행렬이 아닐 경우 임의로 역행렬을 구하는 방법을 말한다. 이 때, 선형시스템은 일반적으로 full column rank 또는 full row rank일 때 pseudo inverse를 적용할 수 있다. Full rank가 아닌 행렬에 대한 pseudo inverse는 추후 섹션에서 설명한다.

### 7.7.1 Pseudo inverse on under-determined system

under-determined 시스템의 경우  $\mathbf{A}$ 는 full row rank가 되고 pseudo inverse는 다음과 같이 정의된다. lagrange multiplier  $\lambda$ 를 포함하여 최적화 문제를 정의하면 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(\mathbf{x}, \lambda) &= \frac{1}{2} \|\mathbf{x}\|^2 + \lambda^T (\mathbf{Ax} - \mathbf{b}) \\ &= \frac{1}{2} \mathbf{x}^T \mathbf{x} + \lambda^T (\mathbf{Ax} - \mathbf{b}) \end{aligned} \quad (173)$$

이를 미분 후 0으로 만드는 값을 찾으면 최적의  $\mathbf{x}$  값을 구할 수 있다

$$\begin{aligned} \Delta_{\mathbf{x}} \mathcal{L} &= \mathbf{x} + \mathbf{A}^T \lambda = 0 \\ \Rightarrow \mathbf{x} &= -\mathbf{A}^T \lambda \end{aligned} \quad (174)$$

기존 제약조건  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 에 위에서 구한  $\mathbf{x}$ 를 대입하면  $\lambda$ 를 구할 수 있다.

$$\begin{aligned} \mathbf{Ax} &= \mathbf{b} \\ \mathbf{A}(-\mathbf{A}^T \lambda) &= \mathbf{b} \\ \lambda &= -(\mathbf{A} \mathbf{A}^T)^{-1} \mathbf{b} \end{aligned} \quad (175)$$

$\mathbf{A} \mathbf{A}^T$ 은 정사각 행렬이고  $\mathbf{A}$ 가 full row rank이면 역행렬 계산이 가능하다. 이를 다시 (174)에 대입하면 다음과 같이 최적해  $\mathbf{x}$ 를 구할 수 있다.

$$\begin{aligned} \mathbf{x} &= -\mathbf{A}^T \lambda \\ &= \mathbf{A}^T (\mathbf{A} \mathbf{A}^T)^{-1} \mathbf{b} \end{aligned} \quad (176)$$

$$\boxed{\mathbf{A}^\dagger = \mathbf{A}^T (\mathbf{A} \mathbf{A}^T)^{-1} \quad \dots \text{ for under-determined system}} \quad (177)$$

즉, under-determined 시스템에서 pseudo inverse는 오른쪽에 곱해지게 되며 이를 right pseudo

inverse라고 부르기도 한다.

$$\boxed{\begin{aligned} \mathbf{x} &= \mathbf{A}^\dagger \mathbf{b} \\ &= \mathbf{A}^\top (\mathbf{A} \mathbf{A}^\top)^{-1} \mathbf{b} \quad \dots \text{ for under-determined system} \end{aligned}} \quad (178)$$

### 7.7.2 Pseudo inverse on over-determined system

over-determined 시스템의 경우  $\mathbf{A}$ 는 full column rank가 되고 pseudo inverse는 다음과 같이 정의된다. 우선, over-determined 시스템에 대한 최적화 문제는 다음과 같이 최소제곱법 문제가 된다.

$$\min_{\mathbf{x}} \|\mathbf{Ax} - \mathbf{b}\|^2 = \min_{\mathbf{x}} \|\mathbf{b} - \mathbf{Ax}\|^2 = \min_{\mathbf{x}} (\mathbf{b} - \mathbf{Ax})^\top (\mathbf{b} - \mathbf{Ax}) \quad (179)$$

이를 전개하면 다음과 같다.

$$\min_{\mathbf{x}} \mathbf{b}^\top \mathbf{b} - \mathbf{b}^\top \mathbf{Ax} - \mathbf{x}^\top \mathbf{A}^\top \mathbf{b} + \mathbf{x}^\top \mathbf{A}^\top \mathbf{Ax} \quad (180)$$

위 문제를 풀기 위해  $\mathbf{x}$ 에 대해 미분하면 다음과 같은 식이 얻어진다.

$$-(\mathbf{b}^\top \mathbf{A})^\top - (\mathbf{A}^\top \mathbf{b}) + 2\mathbf{A}^\top \mathbf{Ax} = 0 \quad (181)$$

따라서  $\mathbf{x}$ 는 다음과 같이 구할 수 있다.

$$\mathbf{x} = (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} \quad (182)$$

$$\boxed{\mathbf{A}^\dagger = (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \quad \dots \text{ for over-determined system}} \quad (183)$$

즉, over-determined 시스템에서 pseudo inverse는 원쪽에 곱해지게 되며 이를 left pseudo inverse라고 부르기도 한다.

$$\boxed{\begin{aligned} \mathbf{x} &= \mathbf{A}^\dagger \mathbf{b} \\ &= (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} \quad \dots \text{ for over-determined system} \end{aligned}} \quad (184)$$

### 7.7.3 SVD of pseudo inverse

선형 시스템  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 이 주어졌을 때 임의의 직사각형 행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 와 pseudo inverse  $\mathbf{A}^\dagger$ 는 SVD 분해를 통해 다음과 같이 나타낼 수 있다.

$$\begin{aligned} \mathbf{A} &= \mathbf{U} \Sigma \mathbf{V}^\top \\ \mathbf{A}^\dagger &= \mathbf{V} \Sigma^\dagger \mathbf{U}^\top \end{aligned} \quad (185)$$

- $\mathbf{U} \in \mathbb{R}^{m \times m}$
- $\Sigma = \text{diag}(\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3, \dots) \in \mathbb{R}^{m \times n}$
- $\Sigma^\dagger = \text{diag}(1/\sigma_1, 1/\sigma_2, 1/\sigma_3, \dots) \in \mathbb{R}^{n \times m}$
- $\mathbf{V} \in \mathbb{R}^{n \times n}$

#### 7.7.4 Full column rank case

임의의 직사각형 행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 가 full column rank를 가지면 pseudo inverse는  $\mathbf{A}^\dagger \mathbf{A}$ 와 같이 왼쪽에 곱해진다. 이를 SVD 분해하여 표현하면 다음과 같다.

$$\mathbf{A}^\dagger \mathbf{A} = \mathbf{V} \Sigma^\dagger \mathbf{U}^\dagger \mathbf{U} \Sigma \mathbf{V}^\dagger = \mathbf{I}_n \quad (186)$$

또한, 앞서 구한 (183)에서  $\mathbf{A}^\dagger = (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top$ 을 풀어쓰면 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \mathbf{A}^\dagger &= (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \\ &= (\mathbf{V} \Sigma^\top \mathbf{U}^\top \mathbf{U} \Sigma \mathbf{V}^\top)^{-1} \mathbf{V} \Sigma^\top \mathbf{U}^\top \\ &= \mathbf{V} \Sigma^{-2} \Sigma \mathbf{U}^\top \quad \dots \Sigma^\top = \Sigma \\ &= \mathbf{V} \Sigma^\dagger \mathbf{U}^\top \quad \dots \Sigma^\dagger = \Sigma^{-1} \end{aligned} \quad (187)$$

이는 앞서 정의한 (185)와 동일하다.

#### 7.7.5 Full row rank case

임의의 직사각형 행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 가 full row rank를 가지면 pseudo inverse는  $\mathbf{A} \mathbf{A}^\dagger$ 와 같이 오른쪽에 곱해진다. 이를 SVD 분해하여 표현하면 다음과 같다.

$$\mathbf{A} \mathbf{A}^\dagger = \mathbf{U} \Sigma \mathbf{V}^\top \mathbf{V} \Sigma^\dagger \mathbf{U}^\top = \mathbf{I}_m \quad (188)$$

또한, 앞서 구한 (177)에서  $\mathbf{A}^\dagger = \mathbf{A}^\top (\mathbf{A} \mathbf{A}^\top)^{-1}$ 을 풀어쓰면 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \mathbf{A}^\dagger &= \mathbf{A}^\top (\mathbf{A} \mathbf{A}^\top)^{-1} \\ &= \mathbf{V} \Sigma^\top \mathbf{U}^\top (\mathbf{U} \Sigma \mathbf{V}^\top \mathbf{V} \Sigma^\dagger \mathbf{U}^\top)^{-1} \\ &= \mathbf{V} \Sigma \Sigma^{-2} \mathbf{U}^\top \quad \dots \Sigma^\top = \Sigma \\ &= \mathbf{V} \Sigma^\dagger \mathbf{U}^\top \quad \dots \Sigma^\dagger = \Sigma^{-1} \end{aligned} \quad (189)$$

이는 앞서 정의한 (185)와 동일하다.

#### 7.7.6 Rank deficient case

만약 임의의 직사각형 행렬  $\mathbf{A}$ 가 full rank가 아닐 경우 pseudo inverse는 다음과 같이 나타낼 수 있다. 예를 들어  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{3 \times 4}$  일 때 이를 SVD 분해하면 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \mathbf{A} &= \mathbf{U} \Sigma \mathbf{V}^\top \\ &= \mathbf{U} \begin{bmatrix} \sigma_1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & \sigma_2 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \mathbf{V}^\top \end{aligned} \quad (190)$$

Pseudo inverse  $\mathbf{A}^\dagger$ 를 SVD 분해하면 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \mathbf{A}^\dagger &= \mathbf{V} \Sigma^\dagger \mathbf{U}^\top \\ &= \mathbf{V} \begin{bmatrix} 1/\sigma_1 & 0 & 0 \\ 0 & 1/\sigma_2 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \mathbf{U}^\top \end{aligned} \quad (191)$$

따라서 오른쪽 pseudo inverse  $\mathbf{A}\mathbf{A}^\dagger$ 는 다음과 같이 전개할 수 있다.

$$\begin{aligned}\mathbf{A}\mathbf{A}^\dagger &= \mathbf{U}\Sigma\mathbf{V}^\top\mathbf{V}\Sigma^\dagger\mathbf{U}^\top \\ &= \mathbf{U} \begin{bmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & 0 \end{bmatrix} \mathbf{U}^\top \\ &= \mathbf{u}_1\mathbf{u}_1^\top + \mathbf{u}_2\mathbf{u}_2^\top + \mathbf{u}_3\mathbf{u}_3^\top\end{aligned}\tag{192}$$

만약  $\mathbf{A}$ 가 full rank인 경우  $\mathbf{A}\mathbf{A}^\dagger$ 는 다음과 같다.

$$\begin{aligned}\mathbf{A}\mathbf{A}^\dagger &= \mathbf{I}_3 \\ &= \mathbf{u}_1\mathbf{u}_1^\top + \mathbf{u}_2\mathbf{u}_2^\top + \mathbf{u}_3\mathbf{u}_3^\top\end{aligned}\tag{193}$$

따라서 rank deficient 케이스의 경우  $\mathbf{A}\mathbf{A}^\dagger$ 는 마지막  $\mathbf{u}_3\mathbf{u}_3^\top$ 이 없는 pseudo inverse가 구해진다. 이는 항등행렬  $\mathbf{I}_3$ 와 유사한 값을 갖지만 동일하지는 않은 행렬이다.

다음으로 왼쪽 pseudo inverse  $\mathbf{A}^\dagger\mathbf{A}$ 는 다음과 같이 전개할 수 있다.

$$\begin{aligned}\mathbf{A}^\dagger\mathbf{A} &= \mathbf{V}\Sigma^\dagger\mathbf{U}^\top\mathbf{U}\Sigma\mathbf{V}^\top \\ &= \mathbf{V} \begin{bmatrix} 1 & & \\ & 1 & \\ & & 0 \end{bmatrix} \mathbf{V}^\top \\ &= \mathbf{v}_1\mathbf{v}_1^\top + \mathbf{v}_2\mathbf{v}_2^\top\end{aligned}\tag{194}$$

만약  $\mathbf{A}$ 가 full rank인 경우  $\mathbf{A}^\dagger\mathbf{A}$ 는 다음과 같다.

$$\begin{aligned}\mathbf{A}^\dagger\mathbf{A} &= \mathbf{I}_4 \\ &= \mathbf{v}_1\mathbf{v}_1^\top + \mathbf{v}_2\mathbf{v}_2^\top + \mathbf{v}_3\mathbf{v}_3^\top + \mathbf{v}_4\mathbf{v}_4^\top\end{aligned}\tag{195}$$

따라서 rank deficient 케이스의 경우  $\mathbf{A}^\dagger\mathbf{A}$ 는 마지막  $\mathbf{v}_3\mathbf{v}_3^\top + \mathbf{v}_4\mathbf{v}_4^\top$ 이 없는 pseudo inverse가 구해진다. 이는 항등행렬  $\mathbf{I}_4$ 와 유사한 값을 갖지만 동일하지는 않은 행렬이다. 이는  $\mathbf{A}\mathbf{A}^\dagger$ 를 통해 구한 행렬보다 덜 항등행렬에 근접하다.

따라서 임의의 non-full rank를 가지는 직사각형 행렬  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ 이 주어졌을 때,  $m < n$ 인 경우  $\mathbf{A}\mathbf{A}^\dagger$ 를 수행하는 것이 더 항등행렬에 근접한 pseudo inverse를 수행할 수 있고  $m > n$ 인 경우  $\mathbf{A}^\dagger\mathbf{A}$ 를 수행하는 것이 더 항등행렬에 근접한 pseudo inverse를 수행할 수 있다.

### 7.7.7 QR decomposition of pseudo inverse when singular case

간혹  $\mathbf{A}^\dagger\mathbf{A}$  가 singular하거나 near-singular한 경우 QR 분해를 사용하여 pseudo inverse를 구한다.

$$\begin{aligned}\mathbf{x} &= \mathbf{A}^\dagger\mathbf{b} \\ &= (\mathbf{A}^\top\mathbf{A})^{-1}\mathbf{A}^\top\mathbf{b} \\ &= (\mathbf{R}^\top\mathbf{Q}^\top\mathbf{Q}\mathbf{R})^{-1}\mathbf{R}^\top\mathbf{Q}^\top\mathbf{b} \\ &= (\mathbf{R}^\top\mathbf{R})^{-1}\mathbf{R}^\top\mathbf{Q}^\top\mathbf{b} \\ &= \mathbf{R}^{-1}\mathbf{Q}^\top\mathbf{b}\end{aligned}\tag{196}$$

위 식은 (166)와 동일하다.

## 7.8 Woodbury's identity

역행렬이 존재하는 임의의 행렬  $\mathbf{A}$ 에 대해 rank 1 업데이트를 하는 방법을 Sherman-Morrison 공식이라고 한다. 또는 Woodbury's identity라고도 한다. 해당 공식에 대한 보다 자세한 내용은 [[6]]를 참조하면 된다.

$$(\mathbf{A} + \mathbf{u}\mathbf{v}^\top)^{-1} = \mathbf{A}^{-1} - \frac{\mathbf{A}^{-1}\mathbf{u}\mathbf{v}^\top\mathbf{A}^{-1}}{1 + \mathbf{v}^\top\mathbf{A}^{-1}\mathbf{u}} \quad (197)$$

위 식에서  $(1 + \mathbf{v}^\top\mathbf{A}^{-1}\mathbf{u}) \neq 0$ 와  $(\mathbf{A} + \mathbf{u}\mathbf{v}^\top)^{-1}$ 이 역행렬이 존재하는 조건은 동치이다. 이 때,  $\mathbf{u}, \mathbf{v}$ 는 임의의 두 벡터를 의미하며 이를  $\mathbf{u}\mathbf{v}^\top$ 와 같이 곱하면 항상 rank 1 행렬이 생성된다.

$$\mathbf{u}\mathbf{v}^\top = \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} v_1 & v_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} v_1 & \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} & v_2 & \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \end{bmatrix} \end{bmatrix} \dots \text{ linearly dependent} = \text{rank 1} \quad (198)$$

### 7.8.1 Recursive least squares

Sherman-Morrison 공식은 데이터가 계속 추가되는 최소제곱법 문제에 사용하면 연산량을 적게 소모하면서 효율적으로 역행렬을 업데이트할 수 있다. 다음과 같은 선형 시스템  $\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$ 가 주어졌다고 하자.  $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{m \times n}, \mathbf{x} \in \mathbb{R}^{n \times 1}, \mathbf{b} \in \mathbb{R}^{m \times 1}$  일 때 이를 풀어서 쓰면 아래와 같다.

$$\mathbf{Ax} = \mathbf{b}$$

$$\begin{bmatrix} \mathbf{a}_1^\top \\ \mathbf{a}_2^\top \\ \vdots \\ \mathbf{a}_m^\top \end{bmatrix} \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_1 \\ b_2 \\ \vdots \\ b_m \end{bmatrix} \quad (199)$$

선형시스템의 최소제곱법의 해는 다음과 같다.

$$\mathbf{x} = (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} \quad (200)$$

만약  $m+1$  번째 데이터  $\mathbf{a}_{m+1}^\top$ 이 입력되면 이에 맞게 최적해를 업데이트해줘야 한다. 표현의 편의를 위해  $m+1$  번째 데이터를  $\mathbf{a}$ 로 표현하면 다음과 같다.

$$\begin{aligned} \mathbf{x} &= \left( \begin{bmatrix} \mathbf{A}^\top & \mathbf{a} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{A}^\top \\ \mathbf{a} \end{bmatrix} \right)^{-1} \begin{bmatrix} \mathbf{A}^\top & \mathbf{a} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{b} \\ b \end{bmatrix} \\ &= (\mathbf{A}^\top \mathbf{A} + \mathbf{a}\mathbf{a}^\top)^{-1} (\mathbf{A}^\top \mathbf{b} + \mathbf{a}b_{m+1}) \end{aligned} \quad (201)$$

이 때, 앞 부분  $(\mathbf{A}^\top \mathbf{A} + \mathbf{a}\mathbf{a}^\top)^{-1}$ 에 Sherman-Morrisson 공식 (197)을 적용하면 연산량을 적게 소모하면서 효율적으로 최적해를 업데이트할 수 있다. 이는 다음과 같이 전개 후 치환하여 간결하게 나타낼 수 있다.

$$\begin{aligned} (\mathbf{A}^\top \mathbf{A} + \mathbf{a}\mathbf{a}^\top)^{-1} &= (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} - \frac{(\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{a} \mathbf{a}^\top (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1}}{1 + \mathbf{a}^\top (\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} \mathbf{a}} \\ &= \mathbf{P} - \frac{\mathbf{P} \mathbf{a} \mathbf{a}^\top \mathbf{P}}{1 + \mathbf{a}^\top \mathbf{P} \mathbf{a}} \\ &= \mathbf{P}_a \end{aligned} \quad (202)$$

-  $(\mathbf{A}^\top \mathbf{A})^{-1} = \mathbf{P}$  표현의 편의를 위해 치환한다

위 치환한 식을 기반으로 (201)를 전개하면 다음과 같다.

$$\begin{aligned}
 (\mathbf{A}^\top \mathbf{A} + \mathbf{a}\mathbf{a}^\top)^{-1}(\mathbf{A}^\top \mathbf{b} + \mathbf{a}b_{m+1}) &= \left( \mathbf{P} - \frac{\mathbf{P}\mathbf{a}\mathbf{a}^\top \mathbf{P}}{1 + \mathbf{a}^\top \mathbf{P}\mathbf{a}} \right) (\mathbf{A}^\top \mathbf{b} + \mathbf{a}b_{m+1}) \\
 &= \mathbf{P}\mathbf{A}^\top \mathbf{b} + \frac{\mathbf{P}\mathbf{a}\mathbf{a}^\top \mathbf{P}}{1 + \mathbf{a}^\top \mathbf{P}\mathbf{a}} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} + \mathbf{P}_a \mathbf{a} b \\
 &= \mathbf{x} - \frac{\mathbf{P}\mathbf{a}\mathbf{a}^\top \mathbf{P}}{1 + \mathbf{a}^\top \mathbf{P}\mathbf{a}} \mathbf{A}^\top \mathbf{b} + \mathbf{P}_a \mathbf{a} b \\
 &= \mathbf{x} - \left( \frac{\mathbf{P}\mathbf{a}}{1 + \mathbf{a}^\top \mathbf{P}\mathbf{a}} \right) \mathbf{a}^\top \mathbf{x} + \mathbf{P}_a \mathbf{a} b \\
 &= \mathbf{x} - (\mathbf{P}_a \mathbf{a}) \mathbf{a}^\top \mathbf{x} + \mathbf{P}_a \mathbf{a} b \\
 &= \mathbf{x} + \mathbf{P}_a \mathbf{a} (b - \mathbf{a}^\top \mathbf{x})
 \end{aligned} \tag{203}$$

-  $\mathbf{P}\mathbf{A}^\top \mathbf{b} = \mathbf{x}$

위 식에서 5번째 줄은  $\mathbf{P}_a \mathbf{a}$ 를 전개한 후 분모를 통분하여 정리함으로써 유도할 수 있다. **따라서 데이터가 증가했을 때 새로운 최적해는 이전 최적해 식으로부터 아래와 같이 업데이트된다. 이를 recursive least squares(RLS)라고 한다.**

$$\boxed{\mathbf{x} \leftarrow \mathbf{x} + \mathbf{P}_a \mathbf{a} (b - \mathbf{a}^\top \mathbf{x})} \tag{204}$$

## 7.9 Matrix inversion lemma

Matrix inversion lemma는 역행렬 변환 공식을 의미하며 선형 시스템을 다를 때 자주 쓰이는 트릭 중 하나이다. 이는 Sherman-Morrison-Woodbury 공식이라고도 불린다. Matrix inversion lemma는 다음과 같이 정의된다. Lemma에 대한 보다 자세한 내용은 [[6]]를 참조하면 된다.

$$\boxed{(\mathbf{A} + \mathbf{U}\mathbf{C}\mathbf{V})^{-1} = \mathbf{A}^{-1} - \mathbf{A}^{-1}\mathbf{U}(\mathbf{C}^{-1} + \mathbf{V}\mathbf{A}^{-1}\mathbf{U})^{-1}\mathbf{V}\mathbf{A}^{-1}} \tag{205}$$

- $\mathbf{A} \in \mathbb{R}^{n \times n}$
- $\mathbf{U} \in \mathbb{R}^{n \times k}$
- $\mathbf{C} \in \mathbb{R}^{k \times k}$
- $\mathbf{V} \in \mathbb{R}^{k \times n}$
- $\mathbf{A}, \mathbf{C}, \mathbf{C}^{-1} + \mathbf{V}\mathbf{A}^{-1}\mathbf{U}$  is invertible

**공식을 자세히 보면 matrix inversion lemma는 Woodbury's identity의 행렬 확장버전으로 볼 수 있다.**  $\mathbf{C}$ 는 스칼라이고  $\mathbf{B}, \mathbf{D}$ 가 각각  $n \times 1, 1 \times n$ 인 경우 Woodbury's identity와 동일한 공식이 유도된다.

### 7.9.1 Derivation of matrix inversion lemma

Matrix inversion lemma를 유도하기 위해 4개의 블록 행렬로 구성된  $\mathbf{M}$ 가 주어졌다고 하자.

$$\mathbf{M} = \begin{bmatrix} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{bmatrix} \tag{206}$$

### 7.9.2 LDU decomposition

다음으로  $\mathbf{M}$ 를 LDU 분해하려고 한다. 아래와 같이  $\mathbf{C}$ 를 소거하기 위한 행렬을 곱해서 LU 행렬을 만들 수 있다.

$$\begin{bmatrix} \mathbf{I} & \mathbf{0} \\ -\mathbf{C}\mathbf{A}^{-1} & \mathbf{I} \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} \mathbf{I} & \mathbf{0} \\ -\mathbf{C}\mathbf{A}^{-1} & \mathbf{I} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \mathbf{C} & \mathbf{D} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \mathbf{I} & \mathbf{0} \\ -\mathbf{C}\mathbf{A}^{-1} & \mathbf{I} \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} \mathbf{A} & \mathbf{B} \\ \mathbf{0} & \mathbf{D} - \mathbf{C}\mathbf{A}^{-1}\mathbf{B} \end{bmatrix} \tag{207}$$

이 때,  $D - CA^{-1}B$ 를 A의 schur complement ( $M/A$ )라고 한다. 다음으로 대각 행렬 성분만 남기기 위해 아래와 같이 오른쪽에 행렬을 전개하면 LDU 분해가 마무리된다.

$$\begin{bmatrix} I & 0 \\ -CA^{-1} & I \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} A & B \\ 0 & D - CA^{-1}B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} I & 0 \\ -CA^{-1} & I \end{bmatrix}^{-1} \begin{bmatrix} A & 0 \\ 0 & D - CA^{-1}B \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & A^{-1}B \\ 0 & I \end{bmatrix} \quad (208)$$

$M^{-1}$ 은 다음과 같이 LDU 행렬을 사용하여 전개할 수 있다.

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix}^{-1} &= \begin{bmatrix} I & -A^{-1}B \\ 0 & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A^{-1} & 0 \\ 0 & (D - CA^{-1}B)^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & 0 \\ -C^{-1}A & I \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} A^{-1} + A^{-1}B(D - CA^{-1}B)^{-1}CA^{-1} & -A^{-1}B(D - CA^{-1}B)^{-1} \\ -(D - CA^{-1}B)^{-1}CA^{-1} & (D - CA^{-1}B)^{-1} \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (209)$$

### 7.9.3 UDL decomposition

행렬 M 뿐만 아니라 UDL로도 분해될 수 있다. 아래와 같이 B를 소거하기 위한 행렬을 곱해서 UL 행렬을 만들 수 있다.

$$\begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & 0 \\ -D^{-1}C & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & 0 \\ -D^{-1}C & I \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} A - BD^{-1}C & B \\ 0 & D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & 0 \\ -D^{-1}C & I \end{bmatrix}^{-1} \quad (210)$$

이 때,  $A - BD^{-1}C$ 를 D의 schur complement ( $M/D$ )라고 한다. 다음으로 대각 행렬 성분만 남기기 위해 아래와 같이 왼쪽에 행렬을 전개하면 UDL 분해가 마무리된다.

$$\begin{bmatrix} A - BD^{-1}C & B \\ 0 & D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & 0 \\ -D^{-1}C & I \end{bmatrix}^{-1} = \begin{bmatrix} I & BD^{-1} \\ 0 & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} A - BD^{-1}C & 0 \\ 0 & D \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & 0 \\ -D^{-1}C & I \end{bmatrix}^{-1} \quad (211)$$

$M^{-1}$ 은 다음과 같이 UDL 행렬을 사용하여 전개할 수 있다.

$$\begin{aligned} \begin{bmatrix} A & B \\ C & D \end{bmatrix}^{-1} &= \begin{bmatrix} I & 0 \\ -D^{-1}C & I \end{bmatrix} \begin{bmatrix} (A - BD^{-1}C)^{-1} & 0 \\ 0 & D^{-1} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} I & -BD^{-1} \\ 0 & I \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} (A - BD^{-1}C)^{-1} & -(A - BD^{-1}C)^{-1}BD \\ -D^{-1}C(A - BD^{-1}C)^{-1} & D^{-1} + D^{-1}C(A - BD^{-1}C)^{-1}BD \end{bmatrix} \end{aligned} \quad (212)$$

### 7.9.4 Back to matrix inversion lemma

앞서 구한 (209), (212)는 분해 방법만 달랐을 뿐 모든 원소는 서로 같아야 한다. 따라서 첫번째 원소를 비교해보면 다음과 같다.

$$(A - BD^{-1}C)^{-1} = A^{-1} + A^{-1}B(D - CA^{-1}B)^{-1}CA^{-1} \quad (213)$$

해당 식에서 아래와 같이 기호만 변경해주면 matrix inversion lemma 식 (205)가 된다.

$$\begin{aligned} B &\rightarrow U \\ C &\rightarrow V \\ D^{-1} &\rightarrow -C \\ \therefore (A + UCV)^{-1} &= A^{-1} - A^{-1}U(C^{-1} + VA^{-1}U)^{-1}VA^{-1} \end{aligned} \quad (214)$$

또한 (209), (212)의 두번째 원소를 비교하면 다음과 같다. 해당 식도 자주 사용되는 행렬 변환 트릭 중

---

하나이다.

$$-\mathbf{A}^{-1}\mathbf{B}(\mathbf{D} - \mathbf{C}\mathbf{A}^{-1}\mathbf{B})^{-1} = -(\mathbf{A} - \mathbf{B}\mathbf{D}^{-1}\mathbf{C})^{-1}\mathbf{B}\mathbf{D} \quad (215)$$

지금까지 소개한 matrix inversion lemma 행렬 변환 트릭은 칼만 필터(kalman filter)의 공식을 유도할 때 종종 사용되며 이외에도 많은 공학 분야에서 사용된다.

## 8 Reference

- [1] (Lecture) edwith 인공지능을 위한 선형대수, 주재걸 교수
- [2] (Book) Kay, Steven M. Fundamentals of statistical signal processing: estimation theory. Prentice-Hall, Inc., 1993.
- [3] (Blog) 다크프로그래머 - Gradient, Jacobian 행렬, Hessian 행렬, Laplacian
- [4] (Blog) [행렬대수학] 행렬식(Determinant) 1 - 행렬식의 개념
- [5] (Pdf) Pseudo Inverse 유도 과정
- [6] (Youtube) Matrix Inversion Lemma 강의 영상 - 혁팬하임
- [7] Chen, Chi-Tsong. Linear system theory and design. Saunders college publishing, 1984.

## 9 Revision log

- 1st: 2020-05-15
- 2nd: 2020-06-21
- 3rd: 2023-01-21
- 4th: 2023-01-31
- 5th: 2024-02-24
- 6th: 2024-05-29
- 7th: 2024-06-29
- 8th: 2024-07-06
- 9th: 2025-06-12 : 주재걸 교수님 강의 링크 깨진 것 수정
- 10th: 2025-06-20 : pseudo inverse (under-determined) 유도 과정 수정
- 11th: 2025-06-28: pseudo inverse 설명 수정, projection matrix 설명 추가